PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

10-078737

(43) Date of publication of application: 24.03.1998

(51)Int.CI.

G03G 21/16 B41J 2/525 B41J 2/44 G03G 15/00 G03G 15/01

(21)Application number : 09-069148

(71)Applicant: RICOH CO LTD

(22)Date of filing:

05.03.1997

(72)Inventor: AOYAMA YUICHI

KOBU MAKOTO

HIROI MASAKI

MIYAWAKI KATSUAKI UMEZAWA NOBUHIKO HIRAMATSU MASAMI

(30)Priority

Priority number: 08199618

Priority date: 10.07.1996

30.05.1996

08136453 08 87791 08108489

10.04.1996 03.04.1996

Priority country: JP

JP

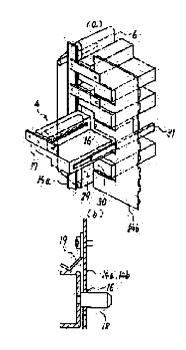
JP

JP

(54) IMAGE FORMING DEVICE

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide an image forming device which can position and hold each process unit highly accurately and highly strongly for a device body and has superior operability at the time of attaching and detaching. SOLUTION: Plural holding members 14a, 14b for holding end parts of an attaching and detaching operation side of each process unit 4 are provided almost in parallel with a straight transporting path of a transfer paper avoiding attaching and detaching movement paths of each process unit 4, and a positioning mechanism positioning end parts of the attaching and detaching operation side of each process unit 4 for the holding members 14a, 14b is provided. This positioning mechanism is constituted with positioning holes 16 provided at the holding members 14a, 14b side and positioning pins 18 provided on a positioning plane plate 17 of the process unit 4 so as to engage with the positioning hole 16.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

14.03.2002

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

3449159

[Date of registration]

11.07.2003

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開發号

特開平10-78737

(43)公開日 平成10年(1998) 3 月24日

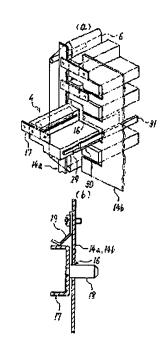
(51) Int.CL ⁶	鐵別配号 广内整理番号	ΡI	技術表示會所	
G03G 21/16		G03G 15/00	5 5 4	
B 4 1 J 2/525			5 5 0	
2/44		15/01	z	
G 0 3 G 15/00	5 5 0	B41J 3/00	В	
15/01		D		
		審查請求 未請	求 商求項の数24 FD (全 30 頁)	
(21)出願番号	特顯平9−69148	(71)出廢人 0000	(71)出廢人 000006747	
		株式	会社リコー	
(22)出願日	平成9年(1997)3月5日 東京都大田区中馬込1丁目3番6月		都大田区中馬込1丁目3番6号	
		(72)発明者 背山	祐一	
(31)優先権主張番号	物質平 8-199618	東京都大田区中馬込1丁目3番6号 株式		
(32)優先日	平8 (1996) 7月10日	会社	リコー内	
(33)優先權主張国	日本(JP)	(72)発明者 小夫	真	
(31)優先権主張番号	特質平 8-136453	東京	都大田区中馬达1丁目3番6号 株式	
(32)優先日	平 8 (1996) 5 月30日	会社	リコー内	
(33)優先權主張国	日本 (JP)	(72) 発明者 廣居	正樹	
(31)優先権主張番号	特顯平8-87791	京東	都大田区中馬込1丁目3番6号 株式	
(32) 優先日	平 8 (1996) 4 月10日	会社	リコー内	
(33)優先権主張国	日本(JP)	(74)代理人	上、 黒田 巻	
			最終頁に続く	

(54) 【発明の名称】 画像形成装置

(57)【要約】

【課題】 各プロセスユニットを装置本体に対して高精 度且つ高強度に位置決めして支持することができ、者脱 時の操作性にも優れている画像形成装置を提供する。

【解決手段】 各プロセスユニット4の者脱媒作側の鑑 部を支持するための複数の支持部材14a, りを、各プ ロセスユニット4の者脱移動経路を選けて転写紙の直線 的な搬送経路に対してほぼ平行に設け、各プロセスユニ ット4の者脱操作側の端部を上記支持部材14a、りに 対して位置決めする位置決め機構を設けた。この位置決 め機構は、上記支持部材14a,14b側に設けられた 位置決め穴16と、位置決め穴16に係合するようにプ ロセスユニット4の位置決め面板17上に設けられた位 置決めピン18とにより構成した。



【特許請求の範囲】

【請求項1】少なくとも像担持体を有し且つ該像担持体 の軸方向に移動させてそれぞれ単独に装置本体に対して 者脱可能な複数の画像形成ユニットを、該像担持体の軸 に直交する方向に直線的に並べて配置し、各画像形成ユ ニットの像担持体表面に対向する複数の転写位置を通過 するように、該画像形成ユニットの配列方向に沿って転 写材を直線的に搬送する転写搬送手段と、各画像形成ユ ニットの者脱操作側の蟾部とは反対の端部を装置本体に 対して位置決めする装置本体側位置決め手段とを備えた 19 置において、 画像形成装置において、

装置本体に装着された各画像形成ユニットの者脱操作側 の端部を支持するための複数の支持部材を、各画像形成 ユニットの者脱移動経路を避けて上記転写材の直線的な 鍛送経路に対してほぼ平行に設け、

各画像形成ユニットの者脱操作側の端部を上記支持部材 に対して位置決めする者脱操作側位置決め手段を設けた ことを特徴とする画像形成装置。

【請求項2】請求項1の画像形成装置において、

上記複数の支持部材を一体成型したことを特徴とする画 20 る駆動ユニットを設け、 像形成装置。

【請求項3】請求項1の画像形成装置において、

上記複数の支持部材のうち少なくとも一つをバイブ形状 に形成したことを特徴とする画像形成装置。

【請求項4】請求項1の画像形成装置において、

上記支持部材に対して、各画像形成ユニットの着脱操作 側の端部を個別に位置調整する位置調整手段を設けたこ とを特徴とする画像形成装置。

【請求項5】一様帯電された像担持体表面に画像に対応 した光を照射して該像担持体に潜像を書き込む光書き込 30 み装置を、各画像形成ユニット本体とは個別に設けた請 **求項1の画像形成装置において、**

上記着脱操作側位置決め手段が、各画像形成ユニット本 体に対して光書き込み装置の者脱繰作側の端部を位置決 めする位置決め手段を兼用したことを特徴とする画像形 成装置。

【請求項6】請求項5の画像形成装置において、

各画像形成ユニット本体に対して、各光書き込み装置の 者脱操作側の端部を個別に位置調整する位置調整手段を 設けたことを特徴とする画像形成装置。

【請求項7】請求項1の画像形成装置において、

上記画像形成ユニットの着脱操作側とは反対側の装置本 体側を中心として、上記転写搬送手段を回動自在に構成 したことを特徴とする画像形成装置。

【請求項8】請求項7の画像形成装置において、

上記支持部材に対して、上記転写搬送手段の者脱操作側 の端部の位置決めを行う位置決め手段を設けたことを特 徴とする画像形成装置。

【請求項9】上記転写鍛送手段に、転写材を吸着して鍛 送するための転写鍛送ベルトと該転写搬送ベルトを駆動 50 上記液受け漢を液漏れ検知部に連通させたことを特徴と

する駆動ローラとを備えた請求項8の画像形成装置にお

上記支持部材に対する該転写搬送手段の位置決めを、該 駆動ローラの軸上で行うことを特徴とする画像形成態

【請求項10】上記画像形成ユニットの者脱繰作側位置 決め手段を、上記支持部材側に設けられた被係合部と、 該被係合部に係合するように該画像形成ユニット側に設 けられた係合部とにより構成した請求項8の画像形成装

上記転写鍛送手段側の該支持部材に対する位置決め用被 係合部として、該支持部村側の綾係合部を共用したこと を特徴とする画像形成装置。

【請求項11】請求項8の画像形成装置において、

上記支持部材に対して位置決めされた上記転写搬送手段 の着脱線作側の端部をロックするロック機構を、該支持 部村の外側に設けたことを特徴とする画像形成装置。

【請求項12】装置本体内に装着された回転体と一体に 回転する回転軸を回転自在に支持する軸支持部材を有す

該装置本体の背面側に固定された側板に、該駆動ユニッ トを該装置本体の外側から着脱自在に取り付ける取付部 を設けたことを特徴とする画像形成装置。

【請求項13】上記回転体とは別に、装置本体内で回転 駆動される回転部材を備えた請求項12の画像形成装置 において、

上記駆動ユニットに、上記回転部材に駆動源からの回転 を伝達する回転伝達装置を備えたことを特徴とする画像 形成装置。

【請求項14】請求項12または13の画像形成装置に おいて、

上記側板に、上記軸支持部材が嵌合する位置決め嵌合部 が形成されていることを特徴とする画像形成装置。

【請求項15】駆動源を上記駆動ユニットに償えた請求 項12、13または14の画像形成装置において、

上記駆動源に直結された駆動軸及び上記回転輪の互いに 対向する軸端部に、互いに同軸上で嵌合される嵌合部を 形成し、

該嵌合部を嵌合させた状態で該駆動軸と該回転軸とを連 40 結するカップリング部材を設けたことを特徴とする画像 形成装置。

【請求項16】像担待体上に形成された着像を液体現像 剤を用いて現像する湿式現像装置が装着され、該液体現 像剤の一部が外部に露出する関门を上面に有し、且つ装 置本体に対して着脱可能な画像形成ユニットを備えた画 像形成装置において、

上記画像形成ユニットの筐体部の周壁に液受け溝を形成 したことを特徴とする画像形成装置。

【請求項17】請求項16の画像形成装置において、

http://www4.ipdl.ncipi.go.jp/tjcontenttrns.ipdl?N0000=21&N0400=image/gif&N0401=/N...

(3)

する画像形成装置。

【請求項18】請求項16の画像形成装置において、 上記画像形成ユニットの上面を覆うカバーを設け、 該カバーを、該画像形成ユニットの上面を覆う領域の鑑 部が上記液受け溝内に進入し且つ該端部が該液受け溝の 内面及び底部に対して非接触となるように、位置決めし たことを特徴とする画像形成装置。

【請求項19】着脱可能な像担待体と、該像担持体に対 して接離可能に設けられたクリーニング装置とを構え、 該像担待体を着脱するときに、該クリーニング装置が該 10 像担持体から離間するように構成した画像形成装置にお 5'65

上記クリーニング装置を、上記像担持体をはさんで画像 転写部とは反対側の位置で該像担待体の回転軸の配置位 置よりも下方に位置決めされた揺動支点軸と、該指動支 点軸により揺動可能に設けられ、クリーニング部材が取 り付けられた揺動端に至る延長部が該像担待体における 上記画像転写部と対向する外表面と反対側に対向させて 配置されている支持アームとにより構成したことを特徴 とする画像形成装置。

【請求項20】少なくとも像担待体が取り付けられた画 像形成ユニットを、装置本体に対して着脱可能に備えた 画像形成装置において、

上記装置本体に予め取り付けられている上記像担持体の 駆動軸と、上記画像形成ユニットの側板に取り付けられ ている該駆動軸を挿入可能なスライドガイドと、該スラ イドガイドにより該駆動軸の軸方向に移動可能に支持さ れ、該駆動軸と締結可能なナット部材とを備え、

上記スライドガイドおよび上記ナット部材を、上記駆動 輪の軸心と同心線上に位置狭めしたことを特徴とする回 39 像形成装置。

【請求項21】回転体を収容して装置本体に対し引き出 し・挿入可能なユニットを有する画像形成装置におい

前記回転体を、少なくともユニット挿入方向奥側になる 蟷蝗部が関口した中空円筒体を用いて構成し、

該中空円筒体の該関口の部分に係合して該奥側を保持す る保持部材を装置本体側に設け、

前記ユニットの装置本体からの引き出し時に、前記ユニ を、前記ユニットに設けたことを特徴とする画像形成装 置.

【請求項22】請求項21の画像形成装置において、 上記ユニットの装置本体への装着状態で、上記回転体に 接触しないように上記係合部を設けたことを特徴とする 画像形成装置。

【請求項23】請求項21または22の画像形成装置に

上記係合部を、上記ユニット挿入方向奥側の関口端面に 対向する対向部材で模成し、

上記ユニットの装置本体からの引き出し時に、該対向部 材が上記コニット挿入方向奥側から上記中空円筒体に係 台した状態で、上記ユニットの引き出しが継続されるこ とにより、上記保持部材による保持が解除されて落下す る上記中空円筒体端部周面を受ける受け部を上記ユニッ トに設け、かつ

該受け部と、該受け部に対向する前記端部周面とを互い に押圧させる押圧手段を上記コニットに設けたことを特 徴とする画像形成装置。

【請求項24】請求項23の画像形成装置において、 上記ユニットの装置本体からの引き出しの規制及び規制 解除を行うための操作部材を設け、

上記押圧手段を、上記押圧の解除状態と、上記押圧の状 **懲とを選択的に取り得るように構成し、**

上記ユニットの装置本体セット状態では、上記押圧手段 に上記押圧の解除状態をとらせ、前記操作部材の前記規 制から前記規制解除への移行のための操作に連動し、上 記押圧の解除状態から上記押圧の状態に上記押圧手段の 状態を切り換える運動切り換え手段を設けたことを特徴 20 とする画像形成装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、複写機、ファクシ ミリ、プリンター等の画像形成装置に係り、詳しくは保 守点検等の際に着脱可能なユニットまたは部材を備えた 画像形成装置に関するものである。

[0002]

【従来の技術】

〔従来技術!〕従来、この種の画像形成装置として、像 担持体や帯電装置等からなる画像形成ユニット(プロセ スユニット)を装置本体に対して着脱可能に備えたもの が知られている。例えば、高速処理能力が優れていると いう理由により、装置本体に対して着脱可能な複数の画 像形成ユニットを直線的に並べて配置し、例えば転写べ ルトなどからなる転写搬送手段により、各画像形成ユニ ットの像担持体表面に対向する複数の転写位置を通過す るように、該画像形成ユニットの配列方向に沿って転写 材を直線的に搬送するような画像形成装置がある。特 に、この種の画像形成装置は、多色のマルチカラーある ット挿入方向奥側から前記中空円筒体に係合する係合部 49 いはフルカラーの画像形成装置として種々開発されてき

> 【0003】〔従来技衞2〕また従来から、感光体ドラ ム等の像担待体を者脱可能に備えた画像形成装置が知ら れているが、この者脱可能な像担待体の装置を体への取 り付け位置の誤差は画像形成に影響する。特に、複数の 像担持体を備えたタンデム型のカラー画像形成装置で は、像担待体間の位置ずれとなるため色ずれの原因にな

【①①①4】上記像担待体の位置を所定位置に定めるた 50 めに、特関昭62-254159号公報に記載されたカ

ラー画像形成装置が提案されている。これは、装置本体 の後面フレームの内側面に軸支持部材を固定し、との軸 支持部材に回転自在に支持された回転軸としてのドラム 鶴の一端を、後面フレームの外側に位置するモータに直 結している。また、ドラム軸と平行に引出自在に設ける れた箱型のフレームに像担持体としての感光体ドラムを 回転自在に支持している。したがって、モータによりド ラム軸を駆動し、このドラム輪を感光体ドラムと共に一 体に回転させる。メンテナンスに際しては、箱型のフレ ームを感光体ドラムと共に装置本体の手前側に引き出す 19 よろにしている。

【0005】 (従来技術3) 復写機、プリンタ、ファク シミリ装置などの電子写真方式を用いる画像形成装置に は、単一色の画像だけでなく、2色以上のマルチカラー 画像やフルカラー画像を形成できるものがある。

【0006】上記カラー画像を形成する方式としては、 例えば、原稿像を色分解することにより得られる色毎の 画像を形成することが可能な像担待体である感光体を複 数備え、色分解により得られる色毎の画像情報に応じて にある色の現像剤を用いて可視像処理する工程と、その 可視像を各感光体からの画像転写が可能な転写ベルトあ るいはベルト上に担待された普通紙等の転写材に重量転 写する工程とを実行する方式がある。上記転写ベルトに 画像を重量転写する場合は、該転写ベルト上に重量転写 された画像が、さらに普通紙等の転写材に対して一括転 写される。

【0007】上記画像形成処理に用いられる構成とし て、電子写真方式の画像形成プロセスを実行するための 感光体、帯電装置、現像装置、転写装置およびクリーニ 30 ング装置を一つのユニット(以下、「画像形成ユニッ ト」という)内に装備し、この画像形成ユニットを色分 解によって得られる色に対応する数を以って画像形成装 置内に設けた構成がある。この画像形成ユニット内に装 償されている装置の一つである現像装置には、周知のよ うに、現像液を用いて電気泳動により感光体上の潜像を 可視像処理する湿式現像方式が採用される場合がある。 【0008】また、上記画像形成ユニットは、画像形成 装置に対して出し入れ可能に設けられており、現像液の 像形成装置から引き出せるように構成されている。

【0009】また、保守点検時での操作として、感光体 に通常接触しているクリーニング装置を離す操作があ る。このクリーニング装置を離接可能にする機成として は、図34に示す構成がある。図34において、ドラム 状の感光体Aの上方には支点軸Bを介して揺動可能なク リーニング部村Cが設けられている。支点輻Bは、画像 形成ユニット内で基礎が取り付けられているアーム状の 支持部材Dの延長方向先端部に支持されている。このよ うな支点軸Bの設置位置は、クリーニング部材Cの内部 50 【①①14】感光体Eの駆動軸Gは、軸方向他端を画像

構造による。つまり、クリーニング部村Cは、図35 (A) に示すように、感光体Aから回収した余剰現像剤 を収容しておくための穏状の収容部Pを内部に備えてい ることがある。 図35 (B) に示すように、収容部Pの 位置は、感光体Aを挿脱するために感光体Aから健間し た(矢印R1で示す方向に移動)場合でも回収された現 像液が零れるのを防止することができる位置に設定され ており、図34に示す構成の場合には、支点輔Bが設け られている側に位置している。図35(C)は、(A) - に示した回収部の位置を前提として、支点輔B 1 の位置 を変更した場合を示しており、このような位置に支点軸 B1を設けた場合には、クリーニング部材Cが感光体A から経間する方向に揺動した〈矢印R2で示す方向に移 動)場合には回収部から現像液が零れてしまう。

【0010】クリーニング装置は、クリーニング部材C 自体に支点軸Bを備えて揺動することができ、感光体A の鍾脱時等のように非クリーニング時に支点輔Bを介し て、図34中、矢印Sで示すようにクリーニング部材C が感光体Aから離れる向きに揺動させられるようになっ 感光体上に潜像を形成する工程と、その潜像を補色関係 20 でいる。クリーニング部材Cは、画像形成ユニットにお ける感光体Aを引出すに必要な空間が得られる側を揺動 鑑とされており、図3.4 に示す構成では、感光体Aに対 する光書込装置 (図示されず) が設置される領域に相当 する現像タンクGEの上部に対向する側を揺動端とされ ている。これにより、感光体Aから離れる向きに揺動し た場合には、感光体Aが矢印W!で示す方向に鍾脱され

> 【0011】上記支持部村Dは、図34に示すよろに、 画像形成ユニットにおける転写部と感光体Aとの対向位 置以外の位置に相当する感光体Aと転写部との対向部の 反対側に基端から先端に至る延長部が配置されている。 支持部材Dは、画像形成ユニットが装置本体に対して挿 脱される際に画像形成ユニットに装備されている構成部 材と干渉しないように、例えば、延長方向先端部が感光 体Aの外周面を迂回した水平片で構成されている。

【0012】さらに保守点検時の操作として感光体の交 換がある。通常、感光体は、画像形成ユニットの筐体部 に有する側板により駆動軸の端部が支持されているが、 その支持構造として、図36に示す構造がある。図36 **浦充や悪光体の交換等を始めとする保守点検時には、画 40 に示されている支持構造は、予め装置本体側にて悪光体** の駆動軸の軸方向一端が支持されている機成を前提と し、その駆動軸を基準として、画像形成ユニットを装着 することにより駆動軸の軸方向端部が支持されるように なっている。

> 【りり13】図36において、装置本体側にて予め支持 されている駆動軸Gの軸方向一端と反対側の繼部に支持 されて感光体Eの端面に装着されるフランジFは、画像 形成ユニットの側板貝を駆動軸Gに装着する際に感光体 Eの端面に対し位置決めされて嵌合される。

形成ユニットの側板目に装着されるナット部材Mに捩じ 込まれることによって画像形成ユニットの側板Hに対 し、抜け止めされた状態で支持されている。抜け止め機 造は、感光体Eの幾面に嵌合するフランジFに対しても 設けられており、この場合の構造には、上記側板Hに装 着される軸受け」によって回転自在に支持されているボ ス部村KとフランジFとの対向面に配置されたバネNが 用いられ、ケット部材Mが駆動軸Gに捩じ込まれた際に バネNが収縮することにより発生する弾性復帰力によっ てフランジFを感光体Eの端面に押し付けるようになっ 10 き出されてスライドガイドに搭載されたままの状態で該 ている。ボス部村Kは、バネNの弾性復帰力によりナッ ト部村M側に移動しようとするが、ナット部材Mにより その移動が阻止され、この状態で駆動軸Gを回転自在に 支持している。

7

【0015】装置本体に取り付けられている駆動軸Gに 対してフランジFを始めとする感光体Eの組み立ては、 次のような手順によって行われる。装置本体には、予め 感光体Eの軸方向一端に位置してフランジFと対向する 今一つのフランジ(図示されず)が回転軸Gとともに固 定されており、このフランジに対して周壁部のみで構成 20 されている筒状の感光体Eを装着するようになってい る。フランジFを駆動軸Gに装着するに際しては、画像 形成ユニットの側板目に形成されている軸受け支持孔に 対して軸受けずおよびボス部材ドを装着し、バネNによ ってフロート状態にあるフランジFを掴んだうえで側板 目およびフランジF を駆動軸Gの位置に対応させて駆動 輔Gを挿通し、その輔端にナット部材Mを捩じ込む。

【0016】〔従来技術4〕また従来、像担待体、帯電 部、現像部、転写部、クリーニング部、除電部等の全て または一部を一つの画像形成ユニットにまとめた形態に 30 し、該画像形成ユニットを装置本体に対して引き出しあ るいは挿入可能に構成したものが知られている。この画 像形成ユニットを装置本体に装着する方法には、装置本 体から引き出せるスライドガイドやキャリッジ等のレー ル状の部材に上記画像形成ユニットを装着し、上記レー ル状の部材の装置本体からの引出し、挿入に伴って上記 画像形成ユニットを引き出し、挿入する方法と、装置本 体側の達に嵌合する凸端または凹端を上記画像形成ユニ ット側に設け、潜をスライドさせて、装置本体に対し上 記画像形成ユニットを引き出し、挿入する方法とがあ

【①①17】上記画像形成ユニットをレール状の部材に 装着する前者の方法は、該ユニットの重置が比較的重い 場合に採用され、後者の方法は低コストな軽量な画像形 成ユニットに採用される傾向にある。両方法とも、像担 **绮体は画像形成ユニットのフレーム(側板)に取り付け** られ、画像形成ユニットを装置本体から引き抜いても、 像担持体を画像形成ユニットから容易に分離することが できない。

リンタでは、トラブルや定期的な保守点検の対応時間の 短時間化が望まれている。突発的なトラブルは、トラブ ル発生時点で即座に対応すべきものが多く、画像形成ユ ニットの全取り替えが一番の方法である。定期的な保守 点鏡での対応は、計画的に時間の確保ができるが、作業 の短時間化が望まれる。このため、狙いとする部分や部 品を適宜、関放状態にできること好ましい。特に、上記 画像形成ユニットをレール状のスライドガイドに搭載す るものの場合には、画像形成ユニットが装置本体から引 ユニットに対する作業ができ、また、画像形成ユニット をスライドガイド搭載台から容易に分離し別の画像形成 ユニットを搭載できることが好ましい。

【0019】上記スライドガイドに搭載したままの状態 で上記画像形成ユニットに対する作業ができるようにす るには、像担持体が画像形成ユニットに格納された状態 であると、現像部の現像ローラやクリーエングブレード 等の状態観察及び清掃をしにくい。この点、例えば特関 昭59-165073号公報に関示されている画像形成 装置のように、上記画像形成ユニットが装置本体から引 き出されスライドガイドに落載されたままの状態で、像 担持体を該ユニットから取り出せるので、このような不 具合を避けることができる。具体的には、上記特開昭5 9-165073号公報に開示の画像形成装置は、上記 ユニットから潜像担待体上方に取り外せるようにするた めに、上記ユニット内にU型の部材を設け、この部材に より、ドラム状の像担待体の両端壁部中心からそれぞれ 両側に延出する中心軸部に取り付けた軸受けを、上方へ の持ち上げ可能に受けるようになっている。

[0020]

【発明が解決しようとする課題】

【課題1】上記従来技術1で例示した構成の画像形成装 置においては、複数の画像形成ユニットが直線的に配置 されているため、装置本体に対する支持方法に関して制 約が多く工夫が必要であった。更に、この種の画像形成 ユニットの駆動系は通常のユーザ操作側とは反対の後側 に配置され、画像形成ユニットの装置本体に対する者脱 は装置本体の前側から行うことが普通であったので、装 置本体の前側板には画像形成ユニット着脱用の大きな開 40 口が形成されている場合が多かった。

【10021】従って、上記画像形成ユニットを装置本体 に支持する支持手段や装置本体に対して位置決めする位 置決め手段は、上記期口を選けるように画像形成ユニッ トの中心から離れた位置や、画像形成ユニット間の強度 の弱い側板に設けられていた(例えば、特関昭59-6 2879号公報、実開昭63-29148号公報参 照)。このため、画像形成ユニットの位置精度が低下し て色ずれの原因となり、また支持強度が不十分であるこ とによりジターが発生しやすかった。更に、実開昭63 【0018】特にプリント速度の早い電子写真方式のプ 50 -29148号公銀に関示されているように、画像形成

(6)

ユニット間の側板に固定する場合は、その固定のための スペースが必要となり、画像形成ユニットピッチが大き くなり、装置の小型化を図ることが難しかった。

【0022】そこで、従来、上記色ずれ、ジター及び鉄 置の大型化という不具合を解決するために、各画像形成 ユニットを装置本体に対して一体的に支持するものが知 られているが (例えば、特開暗62-299977号公 級、実開昭63-185151号参照)、1つの画像形 成ユニットを着脱する際に他の画像形成ユニットも装置 本体からはずれてしまい、非常に操作性が悪かった。ま 10 た。着脱作業中、他の画像形成ユニットが支持されてい ないため、位置請度が劣化してしまうおそれもあった。 【りり23】〔課題2〕上記従来技術2で示した画像形 成装置においては、像保持体としての感光体ドラムをフ レームと共に装置本体から引き出したときに、ドラム軸 は装置本体の後面フレーム側に残る。このドラム軸は軸 方向の所定の長さに渡って軸支持部村により支持されて いるが、片绮状態であるので、外力を受けると曲がり易 く、軸支持部材の軸受部が頻像することもある。しか ムの内側面に取り付けられているので、軸支持部材の者 脱作業は装置本体の狭い作業空間で行うことになり、極 めて着脱作業性が悪い。

【0024】〔課題3〕上記従来技術3で示した画像形 成装置において湿式現像方式を採用した現像装置を用い る場合、画像形成ユニットが画像形成装置本体から引き 出されたりあるいは反対に画像形成装置内に挿入される ときに、現像液が現像タンク内で波打ち、収容されてい る量によっては、現像タンクから溢れてしまい、溢れた 現像液によって画像形成ユニット内が汚損されるおそれ 30 がある。そこで、現像タンクの周壁を高くしたり、ある いは周壁上面に蓋を設け、その蓋と周壁との間にシール 部材を配置したりすることが考えられる。しかし、周壁 を高くしても、現像タンク内に収容されている量が多い。 とその液面も高くなるので、さほど劇的な効果は望めな い。また、上記シール部村を用いた場合には経時劣化に よって現像液の滲出を許してしまうおそれがある。

(以下、余白)

【0025】〔課題4〕また、上記従来技術3の図34 に示した感光体からクリーニング装置を離す構成におい 40 ては、クリーニング部材C自体に支点軸Bを備えている ことから画像形成ユニット内から感光体Aを挿脱させる ためにクリーニング部材Cの揺動置を大きくする必要が ある。揺動置が小さいと感光体Aを挿脱させるに必要な 空間を形成することができない。しかし、限られた画像 形成ユニットの空間内でクリーニング部材Cの揺動置を 大きくするためのスペースを設けることは装置の大型化 を招く点からいって好ましくない。しかも、支点軸Bを 支持している支持部材Dは、支点輪Bの支持位置が水平

よる曲け剛性に問題がある。

【0026】図34において画像形成ユニットから感光 体Aを取り出す場合の方向は、図34において、矢印W で示すように、画像形成ユニットの現像タンクGEの上 部に向かう方向に設定されている。しかし、このような 感光体Aの取り出し方向であると、取り出される側に感 光体Aに対する画像形成処理に用いられるイレース部材 や電位センザ (いずれも図示されず) が位置しているこ とから、それら各部材との干渉を起こしやすくなるとい う問題がある。

【0027】〔課題5〕また、上記従来技術3の図36 に示したように、感光体の駆動軸を墓準として画像形成 ユニットを装置本体に装着して駆動軸を画像形成ユニッ トにより支持するようにした構成では、画像形成ユニッ トの側板への軸受けず、ボス部材区の装着操作に加え て、駆動軸Gとボス部材Kとナット部材Mとの位置合せ を試行錯誤の状態で行わなければならず、着脱操作が非 意に面倒となるという問題があった。

【りり28】〔課題6〕上記従来技術4などに記載した し、軸支持部材は装置本体の奥側に位置する後面フレー 20 着腕可能な画像形成ユニットを備えた画像形成装置にお いては、画像形成ユニット内に像担持体や現像器の現像 ローラ等の回転体を収容することが多い。このような回 転体は、少なくとも画像形成ユニットが装置を体内にセ ットされた状態で、回転可能に保持される必要がある。 このように回転体を回転可能に保持するための構成とし では、上記従来技術6の特開昭59-165073号公 報に開示の画像形成装置における像担持体のように、そ の両端壁部中心からそれぞれ両側に延出する中心軸部を 軸受けなどを介して受けるのが一般的である。ところ が、この構成では、交換部品である回転体そのものに両 鑑璧部及び両軸部を設ける必要があり、さらに、この軸 部に設ける軸受けまでも一体のまま交換する必要がでて くる。これに対し、画像形成ユニット内に収容される回 転体ということではないが、例えば一般的な画像形成装 置における現像器の現像ローラとして、一方の端壁部が 関口した中空円筒体を用いて構成し、該中空円筒体の該 関口の部分に係合して該一方側を保持する保持部材を装 置本体側に設けたものが知られている。

> 【0029】本発明は以上の背景に鑑みなされたもので あり、その第1の目的は、各画像形成ユニットを装置本 体に対して高請度且つ高強度に位置決めして支持するこ とができ、着脱時の操作性にも優れている画像形成装置 を提供することである。

【0030】また、第2の目的は、装置本体に装着され る回転体の回転軸の軸心の位置を軸支持部材により正確 に定め、しかも、装置本体の側板に対する軸支持部材の 交換作業性を向上させ得る画像形成装置を提供すること

【10031】また、第3の目的は、温式現像方式を採用 片となっていることから、クリーニング部村Cの重査に 50 した現像装置を有する画像形成ユニットを装置本体に対

して着脱する操作の際に、現像液の溢れを防止して装置 の汚損を未然に防止できる構成を備えた画像形成装置を 提供することである。

【りり32】また、第4の目的は、画像形成ユニットに 装備されている像担待体の着脱操作の際の作業性を改善 することができる構成を備えた画像形成装置を提供する ことである。

【0033】また、第5の目的は、画像形成ユニットの 装置本体に対する者脱線作の際の作業性を改善すること ができる構成を備えた画像形成装置を提供することであ 10

【①①34】また、第6の目的は、画像形成装置本体に 対し引き出し・挿入可能な画像形成ユニットに収容する 少なくとも一つの回転体として、少なくとも一方の鎧壁 部が開口した中空円筒体を用いることにより、交換部品 になる回転体のコスト低減を図るとともに、この回転体 の交換等にあたって、該開口の部分に係合し該回転体の 上記奥側を保持する保持部村と、該開口の部分との分離 の手間がかからない画像形成装置を提供することであ る。

[0035]

【課題を解決するための手段】上記第1の目的を達成す るために、請求項1の発明は、少なくとも像担持体を有 し且つ該像担持体の軸方向に移動させてそれぞれ単独に 装置本体に対して者脱可能な複数の画像形成ユニット を、該像担待体の軸に直交する方向に直線的に並べて配 置し、各画像形成ユニットの像担待体表面に対向する復 数の転写位置を通過するように、該画像形成ユニットの 配列方向に沿って転写材を直線的に搬送する転写搬送手 段と、各画像形成ユニットの着腕操作側の端部とは反対 30 該支持部材に対する位置挟め用被係合部として、該支持 の端部を装置本体に対して位置決めする装置本体側位置 決め手段とを備えた画像形成装置において、装置本体に 装着された各画像形成ユニットの者脱操作側の端部を支 持するための複数の支持部材を、各画像形成ユニットの 者脱移動経路を避けて上記転写材の直線的な鍛送経路に 対してほぼ平行に設け、各画像形成ユニットの着脱操作 側の端部を上記支持部材に対して位置決めする着脱操作 側位置決め手段を設けたことを特徴とするものである。

【10036】請求項2の発明は、請求項1の画像形成装 特徴とするものである。

【0037】請求項3の発明は、請求項1の画像形成装 置において、上記複数の支持部材のうち少なくとも一つ をパイプ形状に形成したことを特徴とするものである。 【0038】請求項4の発明は、請求項1の画像形成装 置において、上記支持部材に対して、各画像形成ユニッ トの若脱操作側の端部を値別に位置調整する位置調整手 段を設けたことを特徴とするものである。

【0039】請求項5の発明は、一様帯電された像担待

を書き込む光書き込み装置を、各画像形成ユニット本体 とは個別に設けた請求項1の画像形成装置において、上 記着脱操作側位置決め手段が、各画像形成ユニット本体 に対して光書き込み装置の着脱操作側の端部を位置決め する位置決め手段を兼用したことを特徴とするものであ

【0040】請求項6の発明は、請求項5の画像形成装 置において、各画像形成ユニット本体に対して、各光書 き込み装置の着脱操作側の端部を個別に位置調整する位 置調整手段を設けたことを特徴とするものである。

【0041】請求項7の発明は、請求項1の画像形成装 置において、上記画像形成ユニットの着脱操作側とは反 対側の装置本体側を中心として、上記転写鐵送手段を回 動自在に構成したことを特徴とするものである。

【①042】請求項8の発明は、請求項7の画像形成装 置において、上記支持部村に対して、上記転写搬送手段 の着脱操作側の端部の位置決めを行う位置決め手段を設 けたことを特徴とするものである。

【0043】請求項9の発明は、上記転写繳送手段に、 20 転写材を吸着して鍛送するための転写搬送ベルトと該転 写搬送ベルトを駆動する駆動ローラとを備えた請求項8 の画像形成装置において、上記支持部村に対する該転写 鐵送手段の位置決めを、該駆動ローラの軸上で行うこと を特徴とするものである。

【0044】請求項10の発明は、上記画像形成ユニッ トの着脱線作側位置決め手段を、上記支持部材側に設け られた被係合部と、該被係合部に係合するように該画像 形成ユニット側に設けられた係合部とにより構成した請 求項8の画像形成装置において、上記転写搬送手段側の 部村側の彼係合部を共用したことを特徴とするものであ

【①045】請求項11の発明は、請求項8の画像形成 装置において、上記支持部材に対して位置決めされた上 記転写搬送手段の者脱操作側の端部をロックするロック 機構を、該支持部材の外側に設けたことを特徴とするも のである。

【0046】上記第2の目的を達成するために、請求項 12の発明は、装置本体内に装着された回転体と一体に 置において、上記複数の支持部材を一体成型したことを 40 回転する回転軸を回転自在に支持する軸支持部材を有す る駆動ユニットを設け、該装置本体の背面側に固定され た側板に、該駆動ユニットを該装置本体の外側から者脱 自在に取り付ける取付部を設けたことを特徴とするもの である。なお、上記回転体には、感光体ドラム等の像担 持体を含む。

【0047】請求項13の発明は、上記回転体とは別 に、装置本体内で回転駆動される回転部材を備えた請求 項12の画像形成装置において、上記駆動ユニットに、 上記回転部材に駆動源からの回転を伝達する回転伝達装 体表面に画像に対応した光を照射して該像担待体に静像 50 置を構えたことを特徴とするものである。なお、上記駆

動源は、駆動ユニット側に設けてもよいし、装置本体側 に設けてもよい。また、上記回転部付には、像担持体上 に形成された潜像を現像する現像部内で用いられる現像 ローラ等の回転体を含む。

13

【0048】請求項14の発明は、請求項12または1 3の画像形成装置において、上記側板に、上記軸支持部 材が嵌合する位置決め嵌合部が形成されていることを特 徴とするものである。

【0049】請求項15の発明は、駆動源を上記駆動ユ ニットに備えた請求項12、13または14の画像形成 19 装置において、上記駆動源に直結された駆動軸及び上記 回転軸の互いに対向する軸端部に、互いに同軸上で嵌合 される嵌合部を形成し、該嵌合部を嵌合させた状態で該 駆動軸と該回転軸とを連結するカップリング部材を設け たことを特徴とするものである。

【0050】上記第3の目的を達成するために、請求項 16の発明は、像担待体上に形成された潜像を液体現像 剤を用いて現像する湿式現像装置が装着され、該液体現 像剤の一部が外部に露出する関口を上面に有し、且つ装 置本体に対して着脱可能な画像形成ユニットを備えた画 20 ことを特徴とするものである。 像形成装置において、上記画像形成ユニットの筐体部の **国壁に液受け溝を形成したことを特徴とするものであ** る。なお、上記湿式現像装置に、液体硬像剤が外部に露 出する関口を上面に有する現像タンクを備えている場合 には、上記園壁のうち少なくとも該現像タンクの開口に 対応した部分に、上記液受け溝を形成することが望まし

【0051】請求項17の発明は、請求項16の画像形 成装置において、上記液受け溝を液漏れ検知部に連通さ せたことを特徴とするものである。

【0052】請求項18の発明は、請求項16の画像形 成装置において、上記画像形成ユニットの上面を覆うカ バーを設け、該カバーを、該画像形成ユニットの上面を 覆う領域の端部が上記液受け海内に進入し且つ該端部が 該液受け海の内面及び底部に対して非接触となるよう に、位置決めしたことを特徴とするものである。

【0053】上記第4の目的を達成するために、請求項 19の発明は、着脱可能な像担鈴体と、該像担持体に対 して接離可能に設けられたクリーニング装置とを備え、 像狙持体から離間するように構成した画像形成装置にお いて、上記クリーニング装置を、上記像担待体をはさん で画像転写部とは反対側の位置で該像担待体の回転軸の 配置位置よりも下方に位置決めされた援動支点軸と、該 揺動支点軸により揺動可能に設けられ、クリーニング部 材が取り付けられた揺動端に至る延長部が該像担持体に おける上記画像転写部と対向する外表面と反対側に対向 させて配置されている支持アームとにより構成したこと を特徴とするものである。

【0054】上記第5の目的を達成するために、請求項=50=画像形成ユニットを備えたカラー画像形成装置に適用し

20の発明は、少なくとも像担待体が取り付けられた画 像形成ユニットを、装置本体に対して着脱可能に備えた 画像形成装置において、上記装置本体に予め取り付けら れている上記徐担持体の駆動軸と、上記画像形成ユニッ トの側板に取り付けられている該駆動軸を挿入可能なス ライドガイドと、該スライドガイドにより該駆動軸の軸 方向に移動可能に支持され、該駆動軸と締結可能なナッ ト部村とを備え、上記スライドガイドおよび上記ナット 部村を、上記駆動輪の軸心と同心線上に位置決めしたこ とを特徴とするものである。

【10055】上記第6の目的を達成するために、請求項 21の発明は、回転体を収容して装置本体に対し引き出 し・挿入可能なユニットを有する画像形成装置におい て、前記回転体を、少なくともユニット挿入方向奥側に なる端壁部が開口した中空円筒体を用いて構成し、該中 空円筒体の該開口の部分に係合して該奥側を保持する保 持部村を装置本体側に設け、前記ユニットの装置本体か らの引き出し時に、前記ユニット挿入方向奥側から前記 中空円筒体に係合する係合部を、前記ユニットに設けた

【0056】請求項22の発明は、請求項21の画像形 成装置において、上記ユニットの装置本体への装着状態 で、上記回転体に接触しないように上記係合部を設けた ことを特徴とするものである。

【0057】請求項23の発明は、請求項21または2

2の画像形成装置において、上記係合部を、上記ユニッ ト挿入方向奥側の関口端面に対向する対向部材で構成 し、上記ユニットの装置本体からの引き出し時に、該対 向部村が上記ユニット挿入方向奥側から上記中空円筒体 30 に係合した状態で、上記ユニットの引き出しが継続され ることにより、上記保持部材による保持が解除されて落 下する上記中空円筒体端部層面を受ける受け部を上記ュ ニットに設け、かつ、該受け部と、該受け部に対向する 前記端部周面とを互いに御圧させる御圧手段を上記ユニ ットに設けたことを特徴とするものである。

【0058】請求項24の発明は、請求項23の画像形 成装置において、上記ユニットの装置本体からの引き出 しの規制及び規制解除を行うための操作部材を設け、上 記却圧手段を、上記揮圧の解除状態と、上記揮圧の状態 該像組締体を着脱するときに、該クリーニング装置が該(4) とを選択的に取り得るように構成し、上記ユニットの装 置本体セット状態では、上記押圧手段に上記押圧の解除 状態をとらせ、前記操作部材の前記規制から前記規制解 除への移行のための操作に連動し、上記押圧の解除状態 から上記押圧の状態に上記押圧手段の状態を切り換える 連動切り換え手段を設けたことを特徴とするものであ

[0059]

【発明の実施の形態】

〔実施形態1〕まず、請求項1乃至11の発明を4組の

た実施形態について説明する。図2は、本実施形態に係 るカラー画像形成装置の概略構成図である。このカラー 画像形成装置において、鉛紙ユニット1により鉛紙され た転写材としての転写紙は、構レジストユニット2によ り借方向の位置が調整された後、先端レジストセンサ3 による検知位置を通過する。像担待体としての感光体ド ラムを有する画像形成ユニットとしてのプロセスユニッ ト4は、該感光体ドラムの軸に直交する方向に直線的に 並べて配置されている。本実施形態では、上記プロセス ユニットの配置方向を上下方向すなわち鉛直方向に設定 19 している。各プロセスユニット4においては、上記先繼 レジストセンサ3の出力に基づいて設定された所定のタ イミングに合わせて、光書き込みユニットちにより像担 持体としての感光体ドラム上に画像データに基づいて静 電潜像が書き込まれ、それぞれ作像動作を開始する。上 記先端レジストセンサ3による検知位置を通過した転写 紙は、転写搬送手段としての転写搬送ベルト6に静電的 に吸着搬送され、各プロセスユニット4と対向する転写 位置を通過する。この転写位置通過時に、転写手段とし ての転写ローラ?により、各プロセスユニット4の感光 20 体ドラム上に形成された画像が転写紙に転写される。そ の後、分離チャージャ8により転写搬送ベルト6から分 離した転写紙は、定者ユニット9における熱及び圧力に よって画像が定着し、鍛送ユニット10へ送られる。そ して、切り替えガイド板11により排紙トレイ12又は 両面ユニット13が選択され、転写紙が排出される。こ こで、両面ユニット13が選択された場合、転写紙はス イッチバックされ、数枚スタックされた後、再び上記転 写搬送ベルト6上に給紙される。

【①①6①】上記構成の画像形成装置において、上記プ 30 ロセスユニット4の交換する場合、画像形成装置本体の手前側にプロセスユニット4を引き出す必要がある。そこで、本実施形態では、図1(a)に示すように装置本体に装着された各プロセスユニット4の者脱操作側の端部(手前側端部)を支持するための複数の支持部村14a、14りを、各プロセスユニット4の者脱移勤経路を避けて転写搬送ベルト6による転写紙の直報的な搬送経路に対してほぼ平行に設けている。

【0061】上記2つの支持部材14a,14bとしては、図3に示すように高請度に製作することができる― 40体成型したものを用いてもよい。この場合には、経時的にも請度を維持することができる。また、支持部材14の強度を向上させるために、図4(a),(b)に示すように支持部材14の端部を折り曲げた折り曲げ部14cを形成し、その端部の裏側に補強部材15を取り付けてバイブ形状に形成しても良い。図4の例に示したものの他に、支持部材14の端部を折り曲げずに裏側にバイブ形状の部材あるいはバイブの一部が欠けた部材を取り付けるように構成した場合も、支持部材14の強度を向上させることができる。 50

【0062】また、本実施形態では、各プロセスユニッ ト4の者脱操作側の端部を上記支持部村14a、14b に対して位置決めする者脱操作側位置決め手段としての 位置決め機構を設けている。この位置決め機構は、図1 (b) に示すように、上記支持部材14a, 14b側に 設けられた被係合部としての位置決め穴16と、この位 置決め穴16に係合するようにプロセスユニット4の位 置決め面板17上に設けられた係合部としての位置決め ピン18により構成されている。ことで、位置決めピン 18及び位置決め穴16は着脱可能なようにスキマばめ になっており、多少のがたがある。そこで、図1(1) に示すように、プロセスユニット4個の位置決め面板 1 7を一方向に押さえつける押え部材19を、支持部材1 4 bに設けている。この鉀え部材17でプロセスユニッ ト4を一方向に押さえつけることにより、プロセスユニ ット4を着脱しても鴬に同じ位置に位置決めすることが できる。

【0063】上記標成の画像形成装置において、プロセスユニット4の側板に設けられたガイド部材29がスライドレール30を介して装置本体側に設けられたガイドレール31にガイドされながら、プロセスユニット4を装置本体にセットされる。そして、プロセスユニット4の奥側では、感光体ドラムの駆動軸が装置本体の後側板によって支持される。一方、春脱緑作側では、支持部材14a、14bによって、鉄置本体に装着された各プロセスユニット4の着脱操作側の端部が支持され、上記位置決め機構によって、各プロセスユニット4の着脱操作側の端部が、支持部材14a、14bに対して位置決めされる。

【 0 0 6 4 】以上、本実施形態によれば、支持部村 1 4 a、14りによって、装置本体に装着された各プロセス ユニット4の着脱操作側の端部を支持し、上記位置決め 機構によって、各プロセスユニット4の着脱操作側の繼 部を、各ユニット4の感光体ドラム軸の近傍で支持部材 14a、14bに対して位置決めすることができるの で、各プロセスユニット4を、装置本体に対して高精度 に位置決めして支持することができる。また、各プロセ スユニット4の着脱操作側端部の位置決めに用いる支持 部村148,14りを、転写材鍛送方向の両端部で装置 本体構造体に固定することができるため、各プロセスユ ニット4を装置本体に対して高強度に位置決めして支持 することができる。また、装置本体に装着された各プロ セスユニット4の者脱媒作側の蟾部を独立に支持できる ため、者脱したいプロセスユニットのみを独立に着脱で き、着脱作業時の操作性に優れている。また、各プロセ スユニット4を支持するための支持部村148、14万 を、プロセスユニット4間に設ける必要がなく、プロセ スユニット4間の間隙(ビッチ)を小さくすることがで き、装置の小型化を図ることができる。

50 【 0 0 6 5 】なお、上記実施形態において、上記着脱線

作側の位置決め機構に、上記支持部付14a.14りに 対して、各プロセスユニット4の者脱操作側の端部を個 別に位置調整する位置調整手段を設けてもよい。との場 台には、プロセスユニット4の位置ずれによる色ずれを 簡単に領正することができる。この位置調整手段は、例 えば図5に示すように、上記位置決め面板17の位置決 めピン18よりも十分に大きな直径を育する位置決め穴 16が形成されている支持部材14a、14bの側面に 設けられたケース20と、該ケース20内に一方向に移 動可能な状態で納められ且つ上記位置決め面板17の位 19 置決めピン18が係合する穴21aを有する位置調整用 移動部材21と、該ケース20内で移動部材21を一方 向に付勢するスプリング22と、該スプリング22によ る付勢力に抗して移動部村21を押圧しながら該移動部 材21の位置を調整する調整ネジ23とにより構成する

ことができる。

17

【①066】また、上記実施形態において、上記着脱繰 作側の位置決め機構が、各プロセスユニット4本体に対 して光書き込みユニット5の者脱操作側の端部を位置決 めする位置決め手段として位置決め機構を兼用するよう 20 に構成しても良い。この場合には、少ない部品点数で確 実にプロセスユニット4と光書き込みユニット5とを高 精度に支持して位置決めし、また着脱による微妙なずれ も最小眼にとどめることができる。この光書き込みユニ ット5の位置決め機構は、例えば図6(a), (b)に 示すように、プロセスユニット4の位置決め面板17に 位置決めピン18と共に設けられた位置決めピン24 と、この位置決めピン24が通過するように形成された 支持部材141の貫通穴25と、貫通穴25を通過して きた位置決めピン24と係合するように光書き込みユニ 30 ット5の側面に形成された位置決め穴26とにより構成 することができる。図6 (a), (b)において、プロ セスユニット4が装置本体にセットされると、上記プロ セスユニット4の位置決め面板17の位置決めピン24 が、支持部材145の貫通穴25を通過して光書き込み コニット5の位置決め穴26に係合することにより、光 書き込みユニット5を支持して位置決めすることができ る。とこで、光書き込みユニット5の着脱操作側とは反 対の異側については、光書き込みユニット5の異側に設 することにより位置決めが行われる。

【0067】また、上記光書き込みユニット5の位置決 め機構を設けた構成において、図5と同様に、上記位置 決めピン24に係合する位置調整用の移動部材を設け、 プロセスユニット4と光書き込みユニット5との間の相 対的な位置関係を調整できるように構成しても良い。 【0068】また、上記実施形態では、4つのプロセス ユニット4を上下方向すなわち鉛直方向に直線的に並べ て配置した画像形成装置について説明したが、本発明

に直線的に並べた画像形成装置についても適用できるも のである。

【0069】 [実施形態2]次に、本発明の他の実施形 態について説明する。本実施形態に係るカラー画像形成 装置の全体構成は上記箕ែ形態1と同様であるので、同 **様な部材などには同じ符号を付してそれらの説明は省略** する。本実施形態では、プロセスユニット4の着脱繰作 側とは反対側の装置本体側を中心として、転写搬送ベル ト6及びその駆動手段等が一体構成された転写搬送手段 としての転写ユニット32を回動自在に構成している点 が、上記実施形態1と異なる。以下、本実施形態の特徴 部である転写ユニット32及びその層辺の構成等につい て説明する。

(以下、余白)

【0070】図7及び図8(a), (b)は、本実施形 態に係る画像形成装置の転写ユニット32周辺の構成を 示す正面図及び平面図である。この転写ユニット32 は、ヒンジ33を介して装置本体の後側板34に締結さ れ、プロセスユニット4の着脱操作側とは反対側の装置 | 本体側を中心として、図8 (b) の矢印Bで示すように 回勤可能に構成されている。ここで、転写ユニット32 は、転写鍛送ベルト6と、該ベルト6を回動自在に支持 する駆動ローラ35及び複数の従動ローラ36a、b, cと、各プロセスユニット4の感光体ドラム37に対応 させて設けられた転写ローラ7と、転写鍛送ベルト6の 残留電位を除去する除電チャージャ38と、ケーシング 39とからなり、図7に示すように転写鍛送ベルト6を クリーニングするクリーニング装置40を含む場合もあ

【0071】以上、本実施形態によれば、プロセスユニ ット4の者脱操作側とは反対側の装置本体側を中心とし て、図8(り)に示すように転写ユニット32を回動さ せることにより、ジャムなどの異意時に、転写ユニット 32とプロセスユニット4との間に存在する転写紙を容 易に除去できる。

【りり72】なお、上記実施形態2において、プロセス ユニット4と転写ユニット32との間の位置決めを高精 度に行って高画質の画像を形成するために、転写ユニッ ト32の位置決め手段としての位置決め機構を設けても けられたピン27,28が図示しない本体後側板に係合 40 良い。例えば図9及び図10に示すように、上記位置決 め機構を、プロセスユニット4を支持しプロセスユニッ ト4と装置本体との位置決めを行う位置決めピン41を 有する前側の支持部材 14 a の上下両端部に、転写ユニ ット32の位置決めを行うためのピン42を設け、この ピン42に係合する位置決めブロック43を転写ユニッ ト32のケーシング39に設け、転写ユニット32の位 置決めを上記プロセスユニット4の支持部材を用いて行 うように構成することができる。

【0073】また例えば、図11及び図12に示すよう は、複数のプロセスユニットを鉛直方向から傾いた方向 50 に、上記位置決め機構を、駆動ローラ35の軸上で、支

持部村14aに設けられた転写ユニット32の位置決め ピン42と、位置決めプロック43が係合するように機 成しても良い。より具体的には、図12に示すように位 置決めブロック43と転写ユニット32のケーシング3 9とを嵌合締結させ、更にその位置決めブロック43 に、駆動ローラ35の軸を支持する軸受け44を嵌合さ せるように構成する。このように構成することにより、 位置決めピン42と位置決めプロック43が係合する際 に、駆動ローラ35の軸に転写ユニット32の荷重がか からない状態で、装置本体と駆動ローラ35との間の位 10 置決めを行うことができるようになる。

19

【0074】また例えば、図13に示すように、プロセ スユニット4の位置決めピン41を転写ユニット32の 位置決めピン42として共用するように、上記位置決め 機構を構成しても良い。

【0075】また、図14(a), (b) に示すよう に、上記転写ユニット32の位置決めピン42と位置決 めブロック43との係合をロックするロック機構を設け て良い。このロック機構は、位置決めブロック43上に ック爪46が回転可能に構成されている。そして、転写 ユニット32をセットする際に、図14(a)に示すよ うに位置決めピン42がロック爪46の先端部46aを 押し上げ、位置決めブロック43と位置決めピン42が 完全に係合すると図14(b)に示すようにスプリング 4.7の付勢力によってロック爪4.6と位置決めビン4.2 が噛み合い、位置決めブロック43が位置決めピン42 から抜けなくなるようになってロックされる。なお、ロ ック機構の解除動作については、説明を省略する。

【0076】また、上記ロック機構は、図15(a)の「36」【0081】次に、感光体ドラム3の支持構造並びに駆 ように支持部村148の内側に設けたり、図15(b) のように支持部村14aの外側に設けたりすることがで きるが、装置の小型化を図るという観点から、図15 (b)のように支持部材14aの外側に上記ロック機構 を設けるのが好ましい。図15 (a) に示すように支持 部村14aの内側に上記ロック機構を設けると 転写ユ ニット32のケーシング39の前側端部から手前側に必 要以上に離れた位置に支持部材 1 4 a を設けなければな ろない。一方、図15(b)に示すように支持部村14 aの外側に上記ロック機構を設けると、装置本体の後側 40 板(不図示)と前側板としての支持部村14gとの距離 を短くすることができ、装置本体をよりコンパクトに模 成することができる。

【0077】なお、上記各実施形態では、プロセスユニ ット4を鉛直方向に配置した例を示したが、本発明は、 プロセスユニット4を水平方向に配置した場合にも適用 できるものである。

【0078】〔実施形騰3〕次に、請求項12乃至15 の発明の実施形態を、図16万至図19に基づいて説明 する。図16は、本発明の第1の実施形態に係る画像形 50 付近を回転自在に支持するベアリング36が所定の間隔

成装置Pの内部構造を示している。上下方向に駆動され る転写ベルト1の回転方向に沿って、それぞれ異なる色 の画像を形成する画像形成部2が配列されている。これ らの画像形成部2は、時計方向に駆動される回転体とし ての感光体ドラム3の表面を帯電部4により帯電させ、 その帯電部分に潜像形成部5によりレーザー光を走査し て静電潜像を形成し、その静電潜像を現像部6により現 像し、 転写ベルト1により搬送される転写材としての転 写紙?に感光体ドラム3上の現像画像を転写部8により 転写した後に、感光体ドラム3上に残る残存トナーをク リーニングローラ9及びクリーニングブレード 10によ り除去し、さらに、除電ランプ!」により除電する機造 である。

【① 079】転写ベルト1の下方には、転写紙収納部1 2に積載された転写紙7を最上位のものから順次引き出 す給紙ローラ13、転写紙?の重送を阻止して一枚ずつ に分離する分離部14、分離された転写紙を転写ベルト 1に導く給送部15等が配置されている。転写ベルト1 の上部には、この転写ベルト1から分離された転写紙で 設けられたロック爪支持ピン45を回転中心にして、ロー20 を定着部16に導く緋紙部17が設けられている。定者 部16は、転写部8によって転写紙7に転写された画像 を定着し、排紙受け18に排紙する。

> 【0080】なお、本実施形態では、湿式の現像部6が 用いられている。すなわち、現像部6は、トナーを恣液 とともに蓄える容器19に、トナーを感光体ドラム3に 供給する現像ローラ20、感光体ドラム3上のトナーの 膜厚を均一にするリバースローラ21. 感光体ドラム3 上のトナーを凝集させる電界ローラ22、等の回転部材 を育する。

動構造を図17及び図18に示す。図中、23は画像形 成装置Pの装置本体(図示せず)の背面側に配置された 側板である。との側板23の前方(図17において左 方) には前面側の側板(図示せず)が所定の間隔を開け て対向配置されている。したがって、図示した側板23 の左側の空間は装置本体の内部空間24であり、右側の 空間は装置本体の背面の外側となる外部空間25であ る。この外部空間には感光体ドラム3を駆動する駆動ユ ニット26が設けられている。

【0082】この駆動ユニット26は、駆動系支持体2 7と、この駆動系支持体2.7に取り付けられた駆動源と してのモータ28及び軸支持部材29とよりなる。駆動 系支持体27は、側板23に取り付けられるペース30 と、モータ28を取り付けるブラケット31と、ベース 30とブラケット31とを連結する複数のスタッド32 とよりなる。軸支持部材29は、ベース30の外側面に 固定されるフランジ33を一端に有し、このフランジ3 3に近接する大径部34を外周部に有する筒状の形状に 定められ、両端には回転軸としてのドラム輪35の後端

を開けて装着されている。そして、モータ28に直給さ れた駆動軸としてのモータ軸37の先端には駆動側のカ ップリング部付38が固定的に嵌合され、ドラム軸35 の後端には従勤側のカップリング部付39が固定的に嵌 台されている。との場合、ドラム韓35に螺合した固定 ナット40と軸支持部材29のフランジ33との当接に よりドラム輪35の輪方向の動きが規制されている。ま た、装置本体の側板23には軸支持部村29の大径部3 4を嵌合状態で支持する位置決め嵌合部(孔)41が形 成されている。図18に示すように、駆動ユニット26 10 位置が正確かつ容易に定めることができる。 は側板23から分離された独立した組立構造体であり、 位置決め嵌合部41に軸支持部材29を嵌合し、ベース 30を側板23の背面側からこの側板23の取付部(図 示せず) に取り付けられる。

21

【0083】また、駆動ユニット26を組み立てる場合 に、図19に示すように、ベース30に形成された孔3 ① a に軸支持部村29の大径部34を嵌合して両者を結 合するとともに、モータブラケット31とモータ28と スタッド32との三者を組み立てておき、ドラム軸35 軸支持部材29のペアリング36に嵌合し、この状態で モータ軸37の先端を抬具」の係止孔」aに嵌合した状 懲でベース30とスタッド32とを結合した後に、軸支 持部村29から治具 J を抜く。このようにすることによ り、軸支持部村29の軸心とモータ軸37の軸心とを同 一軸心上に位置決めした状態で駆動ユニット26を組み 立てることができる。

【0084】なお、前記感光体ドラム3は両端に固定的 に嵌合されたフランジ3 a を有している。そして、装置 本体の内部空間24側には、感光体ドラム3の両端部を 30 回転自在に支持する一対の支持板(図示せず)を有する ケーシング(図示せず)が引出自在に設けられている。 感光体ドラム3のフランジ3aは、前記ドラム軸35に 対しては輻方向にはスライド自在で回転方向には回り止 めされた状態で嵌合されている。また、このような駆動 ユニット26は感光体ドラム3毎に設けられている。

【0085】以上、本実施形態の構成において、前述し たように感光体ドラム3を回転させる過程で静電潜像の 形成。その静電潜像の現像が行われるが、この感光体ド ング部材38、39、ドラム軸35、フランジ3aに順 次伝達することにより回転する。この場合、発支持部材 29の軸心の位置が側板23の位置決め嵌合部41によ り定められ、ドラム韓35の韓心の位置が韓支持部材2 9により定められ、感光体ドラム3のフランジ3aがド ラム軸35に嵌合されているため、感光体ドラム3を正 確な位置で回転させることができる。

【0086】また、装置の保守点検等に際し、装置本体 からケーシングを引き出すと、感光体ドラム3は装置体 支持部材29に支持された状態で装置本体側に残る。軸 支持部材29の交換等に際しては、駆動ユニット26を 装置本体の背面側の広い作業空間において側板23に対 して着脱することができるので、作業性を高めることが できる。

【0087】また、側板23には輔支持部材29が嵌合 される位置決め嵌合部41が形成されているため、側板 23の位置決め嵌合部41に軸支持部村29の大径部3 4を嵌合するだけで、装置本体でのドラム軸35の回転

【0088】 (実施形態4)次に、本発明の第2の実施 形態を図20及び図21に基づいて説明する。前実施形 騰3と同一部分は同一符号を用い説明も省略する。前述 したように、現像部6は、それぞれ回転部材としての現 像ローラ20.リバースローラ21.電界ローラ22を 有している。本実施形態は、これらのローラ20~22 に駆動部の回転を伝達する回転伝達装置42の構造に関 する具体例である。

【0089】図21は、一つの感光体ドラム3. 及びこ と同径で鑑部に係止孔Jaが形成された軸状の治具Jを「20」の感光体ドラム3に対応する現像部6の駆動構造を示す もので、現像ローラ20、リバースローラ21、電界ロ ーラ22のそれぞれの軸の端部には、現像ローラギャ4 3、リバースローラギヤ44、電界ローラギヤ45が個 定的に嵌合されている。個々の駆動ユニット26のペー ス30には複数のスタッド46を介して現像プラケット 4.7が固定的に連結されている。また、現像ローラギヤ 43.リバースローラギヤ44、電界ローラギヤ45に はそれぞれ中間ギヤ48、49、 50が啮合されてい る。これらのギヤ48,49,50が一端に固定された 複数の駆動軸51,52.53がベアリング54を介し て現像プラケット46及びベース30に支持されてい る。駆動軸51には現像プーリ55及び中間プーリ56 が固定的に嵌合され、駆動軸53には中間プーリ57が 固定的に嵌合され、中間プーリ56、57にはタイミン グベルト58が巻回されている。駆動軸52にはリバー スプーリ59が固定的に嵌合されている。

【①①90】このように感光体ドラム3毎に設けられた 回転伝達装置42の現像プーリ55は、タイミングベル ト60及び駆動プーリ61を介して共通の駆動部である ラム3は、モータ28の回転をモータ軸37、カップリ 40 現像モータ62(図21参照)に連結され、リバースプ ーリ59はタイミングベルト63及び駆動プーリ64を 介して駆動部であるリバースローラモータ65(図21 麥照) に連結されている。

【0091】さらに、それぞれ前記クリーニングローラ 9と一体に回転する複数のクリーニングローラギャ66 が、図21に示すようにキャ列67を介してクリーニン グローラブーリ68に連結され、これらのクリーニング ローラブーリ68はタイミングベルト69及び駆動プー リア ()を介してクリーニングモータ? 1 に連結されてい 体の前面側で開放される。この場合、ドラム輪35は輪 50 る。なお、タイミングベルト60、69は複数のアイド

ラブーリ72により経路が定められている。

【10092】図21において、制御回路73は、操作部 74に接続されて前記現像モータ62、リバースローラ モータ65、クリーニングモータ71の動作を制御する ように構成されている。

23

【10093】以上の構成において、現像モータ62を駆 動すると、その回転は現像プーリ55に伝達されので、 駆動軸51が駆動され現像ローラ20が直転する。ま た、駆動輪51の回転は中間ブーリ56,57とタイミ ングベルト58とを介して駆動軸53に伝達されるため 19 電界ローラ22が回転する。リバースローラモータ65 を駆動すると、その回転はリバースプーリ59に任達さ れるため、駆動軸52がリバースローラ21を駆動す る。クリーニングモータ?」を駆動すると、その回転は クリーニングローラブーリ68に伝達されるので、個々 のクリーニングローラ9が回転する。

【0094】以上、本箕槌形態によれば、駆動系支持体 27に、現像部6の各ローラ (回転部村) 20乃至22 にモータ(駆動部)62、65からの回転を伝達する回 を装置本体の背面側の広い作業空間において側板23に 対して者脱することができる。

【①①95】なお、上記回転伝達装置42は、乾式の現 像部の回転部村(現像ローラ、綿給ローラ、アジテータ 等) に駆動部の回転を伝達する場合にも適用されるもの である。

【10096】〔実施形態5〕次に、本発明の第3の実施 形態を図22に基づいて説明する。上記実施形態3と同 一部分は同一符号を用い説明も省略する。本実施形態 7との鑑面の中心に、互いに同軸上で嵌合される接合部 35a、37aを形成し、これらの嵌合部35a、37 aを嵌合した状態でドラム軸35とモータ軸37とを連 結するカップリング部材?5を設けたものである。した がって、モータ軸37とドラム輪35とを、互いに輪心 の位置合わせをすることなく同軸上で連結される。

【0097】〔実施形態6〕次に、詰求項16及び17 の発明の実施形態について、図23万至図26を用いて 説明する。図23は、本発明に係る画像形成装置の全体 されている画像形成装置1は、複数の画像形成ユニット (以下、「プロセスユニット」という) 2が、転写材と しての転写紙を静電吸者するために配設されている転写 ベルト3の展張方向に沿って配列されている。

【0098】プロセスユニット2は、光膏込ユニット4 を付設された周知の電子写真方式の画像形成プロセスを **実行するためのユニットであり、内蔵している像担待体** であるドラム状の感光体(以下、「感光体ドラム」とい **う)5の軸方向に沿って画像形成装置1から外部に引出** ずことができるようになっている。また、引出されたブー50 【0106】図24において、プロセスユニツト2は、

ロセスユニット2は、画像形成装置1に挿入することも できるようになっている(以下、引出し及び挿入操作を 「挿脱」と表現する〉。

【①①99】上記プロセスユニット2に装備されている 現像装置としては、原稿を色分解することによって得ら れる色に対応した絹色関係を有する色のトナーをアイン パー等の基液に分散させた液体現像剤(以下、「現像 液」という)を収容した湿式現像装置が用いられてい

【 ① 1 0 0 】画像形成装置 1 には、プロセスユニット 2 によって形成された可領像を転写紙に転写するための機 成が備えられている。以下、転写紙を搬送するための標 成を機能と共に説明する。転写紙は、画像形成装置1の 本体に付設されている給紙ユニット6から繰り出されて 各プロセスユニット2と転写ベルト3とで形成される転 写搬送路に向け移動するととができるようになってお り、繰り出された時点には、構レジストユニットでにお いて帽方向に組当する満方向の位置を調整されるように なっている。

転伝達装置42を装者したので、この回転伝達装置42~20~【①101】横方向の位置調整をされた転写紙は、先繼 レジストセンサ8を通過する。 転写紙がレジストセンサ 8を通過すると、このタイイミングに基づいてプロセス ユニツト2側での画像形成処理が実行され、感光体ドラ ム5に可視像が狙締される。

【0102】転写紙は、レジストセンサ8を通過する と、転写ベルト3に対して静電吸着され、その状態で各 プロセスユニット2と転写ベルト3とで構成される鍛送 路を移動する。転写ベルト3に吸着されて移動する転写 紙は、各プロセスユニット2の感光体ドラム5と対面す は、モータ28に直結されたドラム軸35とモータ輪3~30~ることにより、感光体ドラム5に担持されている可領像 が順次静電転写される。転写紙への可視像の転写は、転 写ベルト3の裏面側でプロセスユニツト2の感光体2に 対向する位置に配置されている転写ローラ9からのバイ アスによって実行される。

【0103】各プロセスユニツト2を通過した転写紙 は、分離チャージヤ10によって転写ベルト3から分離 され、定者装置11内に導入されて熱と圧力とにより転 写画像が定者される。定着後、転写紙は搬送ユニット1 2 a に向け鍛送され、鍛送ユニット 1 2 a の末端位置に 機成の概要を説明するための模式図である。図23に示 40 配置されている揺動可能な切り換えガイド板12によっ て排紙トレイ13に向かろ方向と両面ユニット14に向 かう方向とのいずれかに搬送方向が切り換えられる。

> 【0104】切り換えガイド板12によって両面ユニッ ト14に向けた搬送方向が設定されると、転写紙はスイ ッチバックされて画面ユニット14内に積載された後、 再度、レジストセンサ8の位置に向け繰り出される。

> 【0105】上記プロセスユニツト2は、図24に示す ように、画像形成装置1の本体に対して感光体ドラム5 の軸方向に挿脱することができるようになっている。

感光体ドラム5の軸方向一端側に位置するプロセスユニット側板2 & が装置本体に設けられている支持部村15.16によって支持されるようになっている。上記のプロセスユニツト側板2 & は、図2 4 において感光体ドラム5の軸方向においてプロセスユニツト2が引出される方向(図24中、矢印Qで示す方向)の前側に钼当する軸端側に配置されている。

25

【①108】支持部材15.16とこれに当接するプロセスユニット側板2aとには、プロセスユニット2を挿入した位置で位置決めするための構造が設けられており、その構造は、プロセスユニット側板2aに形成されている位置決め孔2bとこの位置決め孔2bに対向して支持部材15.16側に設けられているピン15a、16aとで構成されている。なお、図24では、上段のプロセスユニット2の側板2aに有する位置決め孔2bに 安合しているピンが示されている。

【0109】プロセスユニツト2は、支持部材15、16により形成されている開口内に挿入されると、プロセスユニツト側板2aの位置決め孔2bに支持部材15、16側のピン15a、16aが嵌合することによって装置本体に対して位置決めされた状態で取り付けられる。【0110】図24に示すプロセスユニツト2には、その天井部および底部にガイドレール17、18がプロセスユニツト2の挿脱方向に沿ってそれぞれ配置されている。各ガイドレール17、18は、平面視において同一位置に設けられており、そのうち、天井部に位置するガイドレール17は断面形状か凹状をなし、底部に位置するガイドレール18は天井部に位置するガイドレール17に嵌合できる凸状の断面形状をなしている。

【①111】ガイドレール17、18は、転写ベルト3の展張方向に並べられるプロセスユニツト2を支持部材15.16に対して挿脱する際のガイド部である。つまり、図24から明らかなように、プロセスユニツト2は、感光体ドラム5が光書込ユニツト4(図23参照)と対向できる位置関係を設定されているために上方に突出した状態で側面視形状が階段状をなしている。このため、プロセスユニット2の全体での重量バランスがあまりよくなく、感光体ドラム5が配置されている箇所が領きやすく、支持部材15.16の関口に対する挿脱時の姿勢が不安定となる。本東施形態では、ガイドレール17.18同士の嵌合によってプロセスユニット2の姿勢が不安定となるのを防止して円滑な挿脱作業が行えるようになっている。

【0112】図25は、プロセスユニツト2の内部構造 50 は、プロセスユニツト2が挿脱される際の振動により現

を示す分解斜視図であり、同図において、プロセスユニ ツト2は筐体としてのユニツトハウジング20を有し、 そのユニツトハウジング20に感光体ドラム5の配置部 と現像タンク21、現像タンク21内に進入する撹拌部 村をはじめとする駆動部村及びこの駆動部材を取り付け た駆動ユニット22、感光体ドラム5に対するクリーニ ング装置23がそれぞれ配置される構造を備えている。 【0113】感光体ドラム5は、プロセスユニット側板 2 aによって回転自在に支持されており、また、現像タ 4.24 のいずれかが接続可能に設けられている。サ ブタンク24 24 は、各プロセスユニツト2に設置 されている現像タンク21にそれぞれ接続される際に、 互いに干渉することがないように水平方向での位置をず らずためにトナーの結論路の長さが異ならせてある関係 上、そのいずれかが選択されて現像タンク21に設置さ れる。上記感光体ドラム5をプロセスユニット側板2 a によって支持するための構成に関しては後で詳しく説明 する.

【0114】現像タンク21の周壁26の上部近傍には、本実施形態の特敵部である液受け落25が設けられている。以下、図26において液受け落25に関する構成を説明する。図26は、上記液受け落25の構成を説明するための模式図であり、同図において液受け落25は、ユニットハウジング20の周壁26の上端近傍に設けられている。この液受け落25は、周壁26の外表面を囲焼する壁27の底部を周壁26と一体でかつ上面を関口させることにより形成されている。なお、図26において、符号しは現像液を示している。

(以下、余白)

【①115】上記液受け溝25は、周壁26の全周囲にわたって形成されるとともに、図25に示すように現像タンク21に接続されるサブタンク24、24 にも同様に形成され、液が連続して流れることができる。また、溢れた現像液しを流動させる流路の一部が液泡れ検知部28に連通している。本実施形態では、上記液受け溝25の幅(x)が2~10mmに設定されている。この帽寸法は、現像タンク21内で所定量の現像液しが満たされた状態で、その一部が溢れた際にその溢れた置を40受け止めることができる寸法に対応させてある。

【①116】液液れ検知部28は、液受け滞25内に溢れ出た現像液しの置が一定以上に達したことを検知するためのものであり、検知した際には図示されない警告部によって警報するようになっている。本実施形態では、現像タンク21から溢れた現像液上が液洩れ検知部28に達しやすいように、液受け滞25によって構成されている現像液の流路が液洩れ検知部28に向けて傾斜している。

【① 1 1 7 】以上、本実施形態の画像形成装置においては、プロセスユニット 2 が種膜される際の場動により現

特闘平10-78737

うになっている。

像液しの液面が液打ち、現像タンク21の周壁26を景 り越えると現像タンク21から溢れ出た現像液しが液受 け溝25によって受け止められる。現像タンク21から 溢れ出た現像液しは、液受け滞25内を流動して一部が 液洩れ検知部28に達する。液洩れ検知部28において 一定量以上の現像液しが検知されると警報される。これ により、オペレータは、液流れ検知部28を用いた警報 によって現像液しが溢れたことを知ることができ、溢れ た現像液しを外部に排出することができる。

27

【0118】本実施形態によれば、現像タンク21から 19 溢れた現像液しが外部に漏洩しないようにすることがで きるので、プロセスユニット2内の現像タンク周辺部を 現像液しによって汚損することを防止することができ

【0119】 (実施形態?)次に、請求項18の発明の 箕鎚形態について、図27を用いて説明する。図27は 本実施形態を説明するための図26相当の模式図であ り、同図において、プロセスユニット2内の現像タンク 21には、その上面を窺うことができるカバー29が配 置されている。

【0120】カバー29は、現像タンク21の上面を寝 う領域の端部が下方に向け折り曲げられた胸部29 a と して構成され、その胸部29aが液受け護25内に進入 させてある。この胸部29aは、液受け滞25を構成し ている現像タンク21の周壁26および壁27の対向面 との間に隙間×1、×2を有している。また、液受け湯 25の底部内面との間は隙間yをもって離されている。 このように、カバー29の脚部29aは、液受け溝25 の内面と底部とから非接触な状態で位置決めされてい

【 () 12 1 】上記隙間を設ける理由は次のとおりであ る。上記胸部29 a が液受け漢25の内面及び底部と接 触していると現象タンク21から溢れた現像液しが毛管 現象によって脚部29 aの表面に付着することになる。 このため、真時現像液しが脚部29aに接触している。 と、カバー29を待ち上げた際に、脚部29の表面に付 者している現像液しが垂れ落ちて現像タンク21の周辺 を汚損してしまったり、あるいは付着した現像液しが乾 燥して固着し、溢れた現像液しの漆路を塞いでしまった 間を設定して現像液が鴬時接触していることによる弊害 をなくして、溢れた現像液しを液受け溝25内に滴下さ せるようになっている。

【0122】上記隙間のうち、符号×1、×2で示す水 平方向での隙間は1~3mm程度とされ、また符号yで 示す垂直方向での隙間は2~10mm程度とされてい る。なお、この隙間の寸法は、カバー29の板厚が2m mの場合を前提としたものであり、これによって、溢れ た現像液しが液受け海25内を流動するのを妨げないと

【0123】また、上記カバー29は、現像タンク21 内の現像液の液面の上部に位置する駆動ユニット22に 下端が当接する支持脚29bを備えており、その支持脚 29bが駆動ユニット22によって固定されることによ り、脚部29aを液受け溝25内で所定位置に位置決め されるようになっている。

【①124】以上、本実施形態によれば、現像タンク2 1から溢れた現像液しは、カバー29の胸部29aに突 き当たることで液受け繰25内に誘導される。これによ り、現像タンク21の周辺部への現像液の飛散がより確 **実に防止される。**

【り125】〔実施形態8〕次に、請求項19の発明の 実施形態について説明する。図28は、本実施形態の特 微部を説明するための模式図であり、同図において、ブ ロセスユニット2に内蔵されている感光体ドラム5は、 転写ベルト3と対向できるように、プロセスユニツト2 の内部で現像タンク21よりも転写ベルト3に接近した 位置に配置されている。

20 【0126】感光体ドラム5には、転写ベルト3により 搬送されてくる転写紙への画像転写が終了した後にクリ ーニング工程を実行するためのクリーニング装置23 (図25参照)が接難可能に設けられている。

【0127】クリーニング装置23は、揺動支点軸30 と支持アーム31とクリーニング部村32とを備えてい る。との揺動支点輪30は、図28に示すように、感光 体ドラム5をはさんで転写ベルト3と反対側の位置で感 光体ドラム5の回転軸5 a の配置位置よりも下方に位置 決めされている。

39 【0128】支持アーム31は、上記揺動支点軸30に 基端が位置して揺動可能に支持されている部材であり、 揺動端に至る延長部が感光体ドラムらにおける転写ベル ト3との対向周面と反対側に配置されている。また、ク リーニング部付32は、支持アーム31における指動端 に設けられている。

【0129】図28において、クリーニング装置23 は、艦動支点軸30を支点として矢印80で示す方向に 沿って支持アーム3 1 を時計方向に揺動させることによ り、クリーニング部材32を感光体ドラム5の層面から りするおそれがある。そこで、本実施形態では、上記瞭 40 離すことができ、また、揺動支点軸30を支点として支 **錚アーム31を反時計方向に揺動させることによりクリ** ーニング部材32を感光体ドラム5の層面に接触させる ことができる。

【0130】クリーニング装置23は、クリーニング部 材32の揺動支点をクリーニング部付32自体に備える のでなく、クリーニング部村32の外部に設けられてい る。これにより、図29に示すように、支持アーム31 がクリーニング部材32を感光体ドラム5から能す方向 に揺動させられると、クリーニング部村32が感光体ド 共に、上記胸部29 a と現像液上との接触を阻止するよ 50 ラム5から離れた時点では、クリーニング部材32自体

に揺動支点を設けた場合に比べてクリーニング部村32 の傾斜畳を小さくした状態で感光体ドラム5から能すこ とができる。これにより、クリーニング部材32の内部 に感光体ドラムらから回収した余剥現像液が残留してい るような場合。クリーニング部材32の極端な傾きが起 こることによる回収現像液が零れるようなことが防止さ ns.

29

【0131】クリーニング装置23が感光体ドラム5か ら解されると、図28において矢印Wで示すように、感 光体ドラム5は、プロセスユニット2における転写ベル 10 ト3と対向する側から挿脱することができる。プロセス ユニツト2における転写ベルト3と対向する側には、感 光体ドラム5を翠星させるための関口が存在するだけで あるので、感光体ドラム5を挿脱する際の干渉物がな く、挿脱操作が容易に行えるようになる。

【 0 1 3 2 】 〔実施形態 9 〕次に、請求項 2 0 の発明の 実施形態について説明する。図30は、本実施形態の特 徴を説明するための模式図である。同図には、図35に 示した従来構成と同様に、予め装置本体側に取り付ける り付けられている感光体用のフランジに対して感光体ド ラム5の周壁部および感光体ドラム用のフランジの他方 を装着する場合が示されている。

【0133】図30において、プロセスユニット2に有 するプロセスユニット側板2aには、スライドガイド4 ()を嵌合させるための支持孔4.1が形成されている。ス ライドガイド40は、外層面にプロセスユニット側板2 aに対して締結されるフランジ部40aが形成された円 筒状部材で構成されている。 スライドガイド 4 ()の内部 ランジ42との間に配置される付勢バネ43の長手方向 一端を挿入するためのバネ保持部材44が嵌合されてい る。付勢バネ43は、バネ保持部材44における軸方向 でフランジ42と対向している端面に形成されているバ ネ保持用凹部448の内部に長手方向一端が装填され、 フランジ42における感光体ドラム5の周壁部と対向す る面と反対側の面に形成されているボス部に長手方向他 鑑が装填されている。

【①134】バネ保持部村44には、軸方向に沿って貢 端に相当するバネ保持用凹部4.4.a.と反対側にナット部 材45が一体化されている。これにより、駆動軸46が **挿道されるバネ保持部材44およびナット部材45は、** スライドガイド40を介して中心位置を整合される。

【0135】ナット部材45には、バネ保持部材44に 形成されている駆動軸挿入孔4.4.b.と同心の難ネジ部が 形成されており、その難ネジ部に駆動軸46の軸端に形 成されている雄ネジ部を捩じ込むことができるようにな っている。

スユニット2を装置本体に組込む場合には、予め装置本 体側に位置している駆動軸46を基準としてプロセスユ ニツト側板2a側に位置しているフランジ42を組み立 てる。駆動軸46にフランジ42を挿入する場合。フラ ンジ42は、プロセスユニツト側板2 a に取り付けられ ているスライドガイド40の軸端部に位置させ、プロセ スユニット側板2aとともに駆動軸46の位置に対向さ

【り137】図31に示すように、フランジ42に対し て駆動軸46が挿入されると、プロセスユニット2を駆 動軸46脚に押し込むことで駆動軸46が付勢バネ43 内を通過してその軸端をバネ保持部村44に有する駆動 軸挿入孔4.4.b内に挿入させることができる。

【0138】軸端をバネ保持部材44の駆動軸挿入孔4 4 b内に挿入させた状態では、図32に示すように、ナ ット部材45を回転操作して難ネジ部を駆動軸46の軸 端に有する雄ネジ部に誤じ込む。 ナット部材45は、雌 ネジ部が駆動軸46の雄ネジ部に捩じ込まれると、輪方 向で不動状態にある駆動軸46の軸方向に沿って前進す れている感光体ドラム用の駆動軸およびこの駆動軸に取 20 るのでバネ保持部材4.4及びこれが嵌合している軸受け 47をスライドガイド40内で同じ方向に移動させるこ とができる。

【0139】ナット部材45の前進は、難ネジ部に対し て駆動軸46の雄ネジ部が全て捩じ込まれるまで継続さ れ、駆動軸46の雄ネジ部の終端がナット部材45に突 き当たることにより前進が終わる。この状態は図33に 示されており、図33において、ナット部材45の離ネ ジ部に駆動軸46の能ネジ部が全て捩じ込まれると、ナ ット部村45の前進時に蓄積された弾性力をもつ付勢バ には、軸受け47が装填され、その軸受け47には、フー30 ネ43の付勢力によってフランジ42が感光体ドラム5 の周壁總面に圧接する。

> 【①140】以上、本実施形態によれば、駆動軸46に 対してプロセスユニット側板2aを鉀込むことにより、 その側板2aに取りたけられているスライドガイド40 内に駆動軸46を挿入させるだけで駆動軸46をプロセ スユニット側板2aにより支持させるための準備が整

【0141】〔実施形態10〕次に、請求項21乃至2 4 の発明を電子写真方式のプリンタに適用した一実施形 通する駆動軸挿入孔44bが設けられ、また、軸方向一 40 艦について説明する。図37(a)は、本実施形態に係 るプリンタ内部の主要部の概略構成を示す正面図。図3 7 (b)は同複写機の外額斜視図である。図37 (a) において、回転体である像担辞体としての感光体ドラム (以下、「感光体」という) 1の周囲には作像をつかさ どる、帯電手段としての帯電ローラ2、現像器3、転写 手段としての転写ローラ4. クリーニング器5. 除電器 6等が配置されている。このうち、帯電ローラ2、現像 器3. クリーニング器5. 除電器6が共通のケース7内 に収容され、作像ユニット(画像形成ユニット) 13と 【0136】以上、本冥ែ形態の構成において、プロセ 50 して一体化されている。また、感光体1の下方には給紙

カセット8が配置され、感光体1の上方には定着ローラ 対9及び排紙トレイ10が配設されている。このプリン タでは、周知の電子写真プロセスにより、感光体 1 上に トナー像が形成され、このトナー像が鉛紙カセット8か ら送られてきた転写材としての転写紙に、転写ローラ4 により転写される。そして、トナー像が転写された転写 紙が定者ローラ対9を通過するときに、トナー像が定者 された後に、排紙トレイ10に排紙される。

31

【0142】上記作像ユニット13のケース7には、装 置本体に対して感光体1の軸線方向のスライドにより、 引き出し、挿入可能になるように、スライドガイド1 1. 12が取り付けられている。図37(り)は、装置 本体14の前カバー15を開き、作像ユニット13を引 き出した状態を示す。図示の例では装置本体側に固定さ れたスライドガイドに対してスライド可能な2段のレー ル状のスライドガイド12が用いられている。この2段 のスライドガイド12は、収縮可能になっている。作像 ユニット13のケース前面から、引き出し・挿入時に装 置本体14側への固定を解除したり、再固定したりする いる。

【0143】また、この作像ユニット13には、ユニッ ト挿入方向奥側・手前側それぞれに、支持軸17によっ て回動可能にアーム18が取り付けられ、図39 (a)、(b)に示すように、感光体1に対し接近した り解問したりするように揺動可能になっている。とのア ーム18に、後述するように感光体1を上方に取り出す 際にじゃまになる作像ユニット13の構成部、例えば、 クリーニング器5のみ、またはクリーニング器5、除電 器6. 帯電ローラ2を含めた部位が支持されている。こ 30 のアームは、図39(り)に示すように、感光体1から 最も解聞させた状態を維持するときには、作像ユニット 13のケース?にネジ、ピン等の部品で固定できるよう になっている。

【り144】また、この作像ユニット13は、装置本体 14に挿入完了した状態で、装置本体側との位置決めを 行うために、装置本体14の前側板19に形成された位 置決め孔20aに進入する位置決めピン21aや、逆に | 同前側板19に設けられた位置決めピン205が進入す る位置決め孔215が設けられている。

【り145】そして、本実施形態のプリンタは、感光体 1の交換部分を少なくし、かつ、作像ユニット13を装 置本体14から引き出して感光体1の交換操作性を良好 にするため以下の構成を採用している。

【 0 1 4 6 】 図 3 8 (a) は作像ユニット 1 3 が装置本 体内にセットされている状態の説明図、図38(b)は 同ユニット13を途中まで引き出した状態の説明図、図 38 (c)は同ユニット13を完全に引き出した状態の 説明図である。本実施形態のプリンタにおける感光体1 は、両端壁部が開口した中空円筒状の導電性基体上に感 50 リング33が前フランジ30を装置興制に付勢する。と

光層を形成したスリーブ形状になっている。この感光体 1を装置本体内で保持するため、感光体1の装置奥側及 び手前側それぞれの関口部に係合する前後フランジ3 0.31が設けられている。このうち後フランジ31 は、感光体1の奥側を保持する保持部材として用いる れ、装置本体の後側板14aから本体前後側板間に延在 する駆動回転軸32に固定されている。また、前フラン ジ30は、感光体1内を質道して延びる上記駆動回転軸 32にスラスト方向移動自在に取り付けられている。図 19 示の例では、両フランジ30、31と感光体1の開口部 とのスラスト方向の位置決めが良好に行われるように、 一両開口部及び両フランジにテーパが形成されている。 【り147】そして、上記駆動回転軸32上であって前 フランジ30よりも前側に、前フランジ30を感光体1 側に付勢するためのスプリング33及びスプリング受3 4がスラスト方向移動自在にとりつけられている。この スプリング33の両端はそれぞれ前フランジ30やスプ リング受34に係止され、三者が連結されている。上記 スプリング受34の外周には、ボールベアリング35が のに使用する操作部材としての操作ノブ16が突出して 20 圧入により固定され、かつ、環状の凹凸による係合で前 述の操作ノブ16が回転自在に取り付けられている。こ の操作ノブ16は駆動回転軸32の先端部が進入し得る 中空部を有し、その内園面に中心軸先端外園に形成され たネジ部(以下、「先端ネジ部」という)と蝶合するネ ジ部(以下、「ノブネジ部」という)が形成されてい る。そして、上記ボールベアリング35を覆うようにス プリング受34やボールベアリング35のスラスト移動 をガイドするペアリング受36が、作像ユニットのケー ス?の前側板部に取り付けられている。

> 【0148】一方、ケース?の底壁部内面には、感光体 1の前後端部に対応する箇所に突起22、23が形成さ れている。このうち後側の突起23には、感光体1の閼 口部端面 1 a に装置本体の後側から対向する係合部とし ての後対向面部23 a と、感光体1の周面に対向する下 対向面部23bが形成されている。また、前側の突起2 2には、感光体 1の関口部端面 1 a に装置前側から対向 する後対向面部22aと、感光体1周面に対向する下対 向面部22hが形成されている。各突起22、23の前 後対向面部22a、23aは、作像ユニット13の挿入 40 あるいは引き出しの際に感光体1に前後方向から係合す るものである。また、下対向面部22b、23bは、上 記前後フランジ30、31による保持が解除された感光 体1を下支えする受け部として機能するものである。い ずれの面部も、作像ユニット13の本体装着状態で、上 記前後フランジ30、31や感光体1に接触しないよう に高さなどが設定されている。

【り149】図38 (a) に示す作像ユニット13の本 体セット状態では、操作ノブ16が駆動回転軸32の先 端ネジ部と操作ノブ16のツマミネジ部と螺合し、スプ

の付勢力で前フランジ30を感光体1の前側関口部に密 着させるとともに、感光体1を装置奥側へ付勢し感光体 1の奥側の関口部を後フランジ31に密着させる。画像 形成動作のため駆動回転軸32が回転すると、固定の後 フランジ31と感光体1とのテーパ同士の密着で感光体 1が回転する。これにともない、感光体1と密着する前 フランジ30も回転し、これとスプリング33を介した 連結等で結合されているスプリング受34や操作ノブ1 6も回転し、これらの回転駆動輸32の前側の回転が、 アリング受36で受けられる。

33

【①150】作像ユニット13を引き出すときは、ま ず、操作ノブ16を回して駆動回転軸32の先端ネジ部 から外す。この間、前フランジ30、スプリング33、 スプリング受34、ボールベアリング35、操作ノブ1 6が一体になって、ベアリング受36内を、装置手前側 (図面右側)方向に移動する。その際、多少のスプリン グ33の伸びはあるが、これに連結さている前フランジ 30は感光体1の前側関口部から離れる。そして、感光 体1の前側が自重で下方にさがり、前突起22の下対向 20 の前後対向面部222、23で感光体1の関口部端面を 面部22り上にのる。

【0151】そして、図37(り)で示すようにスライ ドガイド11、12を介して装置本体と連結されている 作像スニット13を引き出す。この引き出しの途中で、 ケース7の後突起23の後対向面23aが感光体1の端 面1aに突き当たって感光体!を手前側に押し進める。 これにより、後フランジ31から感光体奥側関口部が分 離され、感光体1がケース?とともに引き出される。ま た。後フランジ31との係合が解除された感光体1の後 3 b上にのる。図38(b)の状態は、以上のようにし て、感光体!の前後フランジ30、31を介した保持が 解除され、前後突起22、23の下対向面部22b、2 3 b上に保持された状態である。

【0152】図40(a)は、以上の引き出しの間のケ ース?と感光体1との関係を模式的に示したものであ る。この図に示すように、この間の感光体1は、前後突 起22、23上に保持された状態で、後突起23の後対 向面部23 a に押されながら、いわば、後突起23に引 っかけられるようにしてケース7とともに、引き出され 40 ていく。

【0153】図38(c)に示す引き出しを完了状態で は、回転駆動軸32が完全に感光体1内から抜け出た状 態になる。これにより、前述の図39(り)に示すよう に感光体1上方に位置する作像ユニット13模成部分を 保持するアーム18を揺動させて上方を開放すれば、感 光体1を容易に上方に取り出すことができる。そして、 それまで感光体1に隠れていた現像器3の内部などの点 検や清掃をしたり、新しい感光体1をセットしたりする

うに、前フランジ30は、スプリング33を介してスプ リング受34と結合しているため、駆動回転輸32から 外れても、単独で下方に落ちることはない。

【り154】逆に作像ユニット13を挿入するときに は、図38(a)から(c)とは逆の手順を踏み、最後 に操作ノブ16を回転させて回転駆動軸32の先端ネジ 部に取り付ける。このうち、挿入動作時の感光体1とケ ース?との関係を模式的に示すのが、図40(b)であ る。前突起22の前対向面部22aが感光体1の開口部 スプリング受34上のボールベアリング35を介してベー10 端面を押し、いわば、この前突起22で感光体1を引っ かけるようにしてケース?とともに移動させていく。こ の移動による挿入完了直前に後フランジ31のテーパ部 と感光体1の奥側関口部のテーバ部とが係合し、感光体 1の奥側を上昇させる。そして、最後の上記操作ノブ1 6の回転により、前フランジ30のテーバ部を感光体1 の前側関口部内に、そのテーパ部に沿わせなから進入さ せ、両者を密着させる。

【0155】以上のように、作像ユニット13の引き出 しあるいは挿入時には、感光体1の前後突起22.23 引っ掛けるのだが、引っ掛ける寸法が少ないと、感光体 1の下対向面部22り、23り上への落下による衝撃 で、感光体1の端部が前後突起22、23をのり上げて しまう可能性がある。このようにのり上げてしまうと、 感光体1を作像ユニット13と一緒に引き出したり、挿 入したりできなくなる。図37の例では、クリーニング 器5のクリーニングプレードが、作像ユニットを引き出 す際にも、感光体1を加圧継続の状態であれば感光体1 に対する上方からの押圧力を発揮できるため、このよう 側は、自重で下方にさがり、後突起23の下対向面部2~39~な不具合を防止できるが、このクリーニングブレードな どによる加圧がない装置構成の場合には、上記不具合が 発生するおそれがある。

> 【0156】以下、このような不具合を防止するため に、作像ユニットケース?の下対向面部22b, 23b と、感光体上の端部周面とを互いに押圧させる押圧手段 としての押圧機構の模成例について説明する。図41 (a)の構成例は、前後突起22、23 (図示されてい るのは後突起23のみ)と感光体1の引っ掛かりを確実 にするため、スプリング50で下方に付勢された二般状 の支持部材に取り付けた一対のコロ51を用いて感光体 1の上部を下方に押圧するものであり、図41(b)の 構成例は、前述の突起に組当する一対の部分42、42 が形成された二股状の部村41をスプリング40で上方 に押圧するものである。

【0157】上記図41(a)、(b)のいずれの模成 でも、作像ユニット13を装置本体にセットして画像形 成を行う状態では、前後突起22,23と感光体1等と の係合を解除することが、感光体表面や該突起の構成部 材の劣化を防止する上で望ましい。このように、上記セ ことを容易に行うことができる。なお、この図に示すよ。50 ット時に上記縄圧力が解除された状態にするための構成

(19)

を、上記図41(り)構成例を用いて説明する。この解 除のためには、例えば、図41(り)に示すように上記 二股状の部材41に孔43を形成し、図42に示すよう に、この孔43に、上記セット時に入り込んで弾圧力を 規制する規制部材44を設ける。

35

(以下、余白)

【0158】さらに、このような規制部材44は、作像 ユニット13の引き出しあるいは挿入動作に連動して、 上記孔43に入り込んだ規制位置と、該孔43から抜け 出た退避位置との間を移動させる連動切り換え手段とし 19 ての運動機構を設けることが望ましい。図42の運動機 機の構成例では、操作ノブ16の駆動回転輸32に対す る取り付けや取り外しに連動させて、上記移動を行わせ るようにしている。すなわち、この例では、スプリング 受34にフランジ部60を形成し、このフランジ部60 を厚み方向から換む関係で表裏それぞれの面に対向する 挟み部44 aが後端に形成され、先端が上記孔43に進 入したり、返避したりし得るように進退する進退部材4 4を設けている。図示の例では、この進退部材44を通

【0159】上記進退部村44は、上記操作ノブ16が 駆動回転輸32に取り付けた状態のときに、上記操作ノ ブ16とスラスト方向で連結されているスプリング受3 4が最も装置奥側に位置するため、上記挟み部44 aが 該スプリング受34のフランジ部60で装置奥側に押さ れた状態で、最も装置奥側に位置し、図43 (a) に示 すように、その先繼が上記孔43内にあって上記二般状 の部村41を退退位置に位置させる。一方、上記操作ノ ブ16を駆動回転輪32から取り外すと、この取り外し 30 時の、該繰作ノブ16と一体のスプリング受34の装置 前側への移動に伴って、上記挟み部448が上記フラン ジ部60で装置手前側に押されながら移動し、図43 (b) に示すようにその先端が上記孔43から抜け出て いく。そして、操作ノブ16の取り外しが完了した時点 では、その先端が完全に上記孔43から抜け出る。これ により、上記二股状の部付41に対する規制が完全に解 除されて、該部村41がスプリング40で押し上げられ て感光体1に当接する。なお、図43の例では進退部材 除をスムーズにするためのテーバを形成している。

【 () 1 6 () 】 この図 4 2 や図 4 3 に示すような連動機構 は、前述の図41(a)に示すような、感光体1を下方 に押圧する押圧機構にも転用できる。また、操作ノブ1 6とこのような押圧規制用の進退部村(規制部村)4.4 との連動機構は、種々の変形が可能である。また、上記 連動機構では、装置奥側の突起相当部分のみ押圧機能を 鈴たせたり、弾圧規制を行ったりしたが、装置前側の突 起22についても、同様の改良を加えてもよい。

防止する連動機構の他の構成例を示すものであり、同図 (a) はその背面図、同図(b) はその側面図である。 この例では上記後突起23の後対向面部23aに組当す る部分42を備えた板状の部材41がスプリング40で 上方に押圧され、かつ上記組当部分42を挟む位置に一 対のコロ45が取り付けられている。このコロ45が上 記後突起23の下対向面部23ヵとして機能する。そし て、との板状の部材41にも孔43が形成され、との孔 4.3 に対して上記進退部村4.4 が進入あるいは脱出でき るようになっている。このような板状の部材等を、上記 前突起22の代わりにも用いることができる。さらに、 図41 (a) のように感光体!を上方から揮圧し、か つ。感光体端部を引っかけて移動させるのに用いること もできる。

【り162】なお、上記実施形態では、作像ユニット1 3のケース7にガイドレール11、12を取り付けた が、これに代え、ガイドレール11、12と作像ユニッ ト13のケース?とを分離可能に構成してもよい。例え は、ガイドレール11、12にケース截置台を取り付 ずために、前突起22に貫通用の孔22cを形成してい。20 け、この載置台上に作像ユニット13のケース?を戴置 し、適宜位置決め機構によって位置決めするようにす る。この構成によれば、作像ユニット13をスライドさ せて引き出した状態で、ガイドレール11、12から作 像ユニット13のケース?を取り外し、作像ユニット1 3全体を新しい作像コニットと容易に交換することがで きる。

> 【り163】以上、本実施形態のプリンタにおいては、 感光体上の端面であって、感光体上のフランジにぶつか り合わない位置に配置した突起の引っ掛かりにより、感 光体1を作像ユニット13と一緒に装置本体に対し引出 し、挿入できるので、重量のある作像ユニット13のト ラブル対処時に、本体への引出し、挿入が容易にでき る。また、本体から引き出した作像ユニット13から、 感光体1を簡単に外すことができるので、感光体1以外 の部分の清掃。トラブル対処がしやすくなり、対処のダ ウンタイムを短縮できる。

【0164】また、本体から引き出した作像ユニット1 3を別な場所に移行せずに、引き出してガイドレールに 支持された状態のまま、清掃等を行うことができるの。 4.4 の先端部及び孔4.3 内面に、両者の係合及び係合解 40 で、清掃等の作業のための床面積が少なくて済み。トー タルなプリンタ設置面輪を少なくできる。

> 【り165】また、感光体1を作像ユニット13と一緒 に本体に対し引出しあるいは挿入する際、感光体1を保 **绮するケース7の下対向面部22b, 23bと感光体1** の周面とを互いに押圧する押圧機構を設ければ、感光体 1と前後対向面部22a、23aなどとの引っ掛かりを 確実にして、作像ユニット13と一緒に本体に対し引出 し、あるいは、挿入する際のトラブルを防止できる。

【0166】また、上記鉀圧機樽の鉀圧を、鐰作ノブ1 【0161】図44(a). (b)は、前述の不具合を 50 6の取り付けや取り外しに追動させて、規制したり規制 (20)

解除したりすれば、感光体1と押圧機構の押圧部との間 の不要な摩擦を自動的に避けられるので、部品の長寿命 化を図れるとともに、感光体!を、作像ユニット13と 一緒に本体に対し引出し、あるいは、挿入する際のトラ ブルを防止できる。

[0167]

【発明の効果】請求項1乃至11の発明によれば、各画 像形成ユニットの着脱移動経路を避けて転写材の直線的 な搬送経路に対してほぼ平行に設けられた複数の支持部 者脱操作側の端部を支持し、者脱操作側位置決め手段に より、各画像形成ユニットの者脱繰作側の端部を、各画 像形成ユニットの近傍、特に像担待体の軸の近傍で該支 持部村に対して位置決めすることができるので、各画像 形成ユニットを装置本体に対して高精度に位置決めして 支持することができる。また、上記着脱操作側位置決め 手段による各画像形成ユニットの者脱操作側端部の位置 決めに用いる支持部材を、転写材鍛送方向の両端部で装 置本体構造体に固定することができるため、各画像形成 することができる。更に、装置本体に装着された各画像 形成ユニットの着脱操作側の端部を独立に支持できるた め、着脱したい画像形成ユニットのみを独立に着脱で き、着脱作業時の操作性に優れている。更に、各画像形 成ユニットを支持するための支持部材を、画像形成ユニ ット間に設ける必要がなく、画像形成ユニット間の間隙 (ビッチ) を小さくすることができ、装置の小型化を図 ることができる。

- 【0168】特に、請求順2の発明によれば、上記複数 の支持部材を一体成型することにより、該支持部材を高 30 精度に製作することができ、経時的にも精度を維持する ことができる。
- 【0169】また特に、請求項3の発明によれば、上記 複数の支持部村のうち少なくとも一つをパイプ形状に形 成することにより、該支持部材の強度が向上し、各画像 形成ユニットを更に高精度に位置決めして支持すること ができる。
- 【0170】また特に、請求項4の発明によれば、位置 調整手段を用いて、上記支持部材に対して、各画像形成 ができるので、簡単に画像ずれを領正できる。
- 【①171】また特に、請求項5の発明によれば、上記 者脱操作側位置決め手段が、各画像形成ユニット本体に 対して光書き込み装置の着脱操作側の端部を位置決めず る位置決め手段を兼用するので、少ない部品点数の位置 決め手段で、画像形成ユニットとともに光書き込み装置 を高請度に支持でき、また、着脱による微妙なずれも最 小眼に抑えることができる。
- 【0172】また特に、請求項6の発明によれば、位置

各光書き込み装置の者脱操作側の蟾部を個別に位置調整 することができるので、簡単に画像ずれ(カラー画像形 成装置の場合は色ずれ)を補正できる。

- 【0173】また特に、請求項7の発明によれば、上記 画像形成ユニットの者脱操作側とは反対側の装置本体側 を中心として、上記転写搬送手段を回勤させることによ り、ジャムなどの異常時に、転写鍛送手段と画像形成ユ ニットとの間に存在する転写材を容易に除去できる。
- 【①174】また特に、請求項8の発明によれば、位置 材により、装置本体に装着された各画像形成ユニットの 19 決め手段により、上記画像形成ユニットの位置決めに用 いる支持部材に対して、上記転写鐵送手段の者脱操作側 の端部の位置決めを行うので、画像形成ユニットと転写 鍛送手段との間の位置決めを従来より高精度に行うこと ができ、従来より高画質の画像を形成することができ る。
- 【0175】また特に、請求項9の発明によれば、上記 支持部材に対する上記転写搬送手段の位置決めを、転写 材を吸着して搬送する転写搬送ベルトの駆動ローラの軸 上で行うことにより、該駆動ローラと画像形成ユニット ユニットを装置本体に対して高強度に位置決めして支持。20 の像担待体との間の位置精度が高精度になる。これによ り、像担待体に対する転写搬送ベルトの当接圧を像担待 体軸方向全体にわたって均一にするとともに、像担待体 及び転写鐵送ベルトの線速を等しくすることができるの で、濃度ムラ及び画像ずれ(カラー画像形成装置の場合 は色ずれ)のない画像を得ることができる。
 - 【0176】また特に、請求項10の発明によれば、上 記転写搬送手段側の該支持部材に対する位置決め用級係 合部として、上記画像形成ユニットの着脱操作側の位置 決めに用いる支持部材側の被係合部を共用することによ り、画像形成ユニットと転写鍛送手段との間の位置決め を更に高精度に行うことができる。
 - 【0177】また特に、請求項11の発明によれば、上 記支持部材に対して位置決めされた上記転写鍛送手段の 着脱操作側の端部をロックするロック機構を、該支持部 材の外側に設けることにより、装置本体の着脱操作側と は反対側の側板と、着脱操作側の側板としての支持部材 との間の間隔を小さくすることができ、装置本体の小型 化を図ることができる。
- 【0178】請求項12乃至15の発明によれば、装置 ユニットの者脱操作側の端部を個別に位置調整すること 40 本体内に装着された回転体と一体に回転する回転軸を回 転自在に支持する軸支持部村を有する駆動ユニットを、 装置本体の背面側に固定された側板に設けた取付部で、 該側板に取り付けることができるので、該回転軸の軸心 の位置を輔文持部材により定めることができる。しか も、上記軸支持部材を交換するときには、該軸支持部材 を育する駆動ユニットを、装置本体の背面側の側板から 取り外して広い作業空間に持っていくことができるの で、広い作業空間で容易に該軸支持部村の交換作業を行 うことができる。
- 調整手段を用いて、各画像形成ユニット本体に対して、「50」【0179】特に、請求項13の発明によれば、装置本

体内で回転駆動される回転部材に駆動源からの回転を伝 達する回転伝達装置を交換するときには、該回転伝達装 置を備えた駆動ユニットを、装置本体の背面側の側板か ら取り外して広い作業空間に待っていくことができるの で、広い作業空間で容易に該回転伝達装置の交換作業を 行うことができる。

【0180】また特に、請求項14の発明によれば、上 記駆動ユニットを装置本体に装着するときに、上記側板 に形成した位置決め嵌合部に上記輪支持部材を嵌合させ ることができるので、装置本体における回転体の回転位 19 置を正確かつ容易に定めることができる。

【0181】また特に、請求項15の発明によれば、上 記駆動ユニットを装置本体に装着するときに、上記駆動 源に直結された駆動軸及び上記回転軸の互いに対向する 輪端部に形成した嵌合部を、互いに同軸上で嵌合させた 状態で、カップリング部科により該駆動軸と該回転軸と を連結させることができるので、該駆動軸と該回転軸と を 互いに軸心の位置合わせをすることなく、回転伝達 可能な状態で連結することができる。

形成ユニットの液体現像剤が外部に露出している上面の 関口から溢れようとする液体現像剤を、該画像形成ユニ ットの筐体部の周壁に形成した液受け溝で受け止めるこ とができるので、該画像形成ユニットから溢れる現像剤 で周辺部を汚損することを防止することができる。

【0183】特に、請求項17の発明によれば、上記液 受け溝で受け止めた液体現像剤を上記液漏れ検知部に導 くことができるので、該液体現像剤の溢れをオペーレー タに知らせ、該液体現像剤の排出を促すことができるよ うになる。

【1) 184】また特に、請求項18の発明によれば、画 像形成ユニットの上面を覆うカバーの端部を液受け薄内 に進入させ、かつ、液受け溝の内面及び底部に対して非 接触となるように、該カバーを位置決めずることによ り、上記カバーの端部への液体現像剤の付着が軽減され るとともに、画像形成ユニット内で溢れた液体現像剤が 外部に飛散することなく液受け海内に導入されるので、 周辺部の汚損を確実に防止することが可能になる。

【0185】請求項19の発明によれば、像担持体をは さんで画像転写部と反対側の位置で、かつ、像组特体の 40 回転軸の配置位置よりも下方に位置決めされたクリーニ ング装置の揺動支点軸を設け、さらに、揺動支点軸から 揺動端に至る延長部が像担持体における画像転写部と対 向する表面と反対側に配置された支持アームを設けたの で、画像形成ユニットにおいて、クリーニング装置と干 渉する部材が存在していない箇所を像担待体の挿脱経路 とすることができ、これによって、挿脱操作が容易とな

【0186】請求項20の発明によれば、装置本体に取 り付けられている像担待体の駆動輪を驀進として画像形 50 上記受け部との間の押圧による摩擦で両者の表面が磨耗

成ユニットを装着する際に、そのユニット側に駆動軸を 挿入した状態で駆動軸に締結されるナット部材の位置合 せが行えるようにスライドガイド、ナット部材及び駆動 軸を同心線上に配置するようにしたので、駆動軸をスラ イドガイドに挿入するだけでナット部村と駆動軸の締結 位置とを対応させることが可能になる。これにより、一 ッナット部材と駆動部材との位置合せを行う必要がなく なり、画像形成ユニットの装着操作性を向上させること が可能になる。

【1)187】請求項21乃至24の発明によれば、画像 形成装置本体に対し引き出し、挿入可能なユニットに収 容する少なくとも一つの回転体として、少なぐともユニ ット挿入方向奥側になる端壁部が関口した中空円筒体を 用いるので、交換部品になる該中空円筒体のコスト低減 を図ることができる。しかも、前記ユニットの装置本体 からの引き出し時に、前記ユニットに設けた係合部が、 前記ユニット挿入方向奥側から前記中空円筒体に係合 し、この係合状態のまま引き出される前記ユニットとと もに中空円筒体を移動させることができるので、この中 【0182】請求項16万至18の発明によれば、画像 20 空円筒体の移動により、装置本体側に設けられた。上記 関口の部分への係合による回転体の上記関口側の保持部 材から、上記中空円筒体を健闘させて両者を分離させる ことができる。すなわち、前記ユニットの装置本体から の引き出しにより自動的に上記両者を分離させる。よっ て、この分離のための手間が少ない。

> 【0188】特に、請求順22の発明によれば、上記係 台部が、上記ユニットの装置本体への装着状態で、上記 回転体に接触しないので、該接触による回転体や係合部 の磨耗などを防止できる。

39 【() 189】また、請求項23の発明によれば、上記ユ ニット挿入方向奥側の関口端面に対向する対向部材とい う簡易な模成で、上記係合部を模成するので、装置のコ スト上昇や大型化を避けることができる。しかも、上記 ユニットの装置本体からの引き出し時に、該対向部材が 上記ユニット挿入方向奥側から上記中空円筒体に係合し た状態で、上記ユニットの引き出しが継続されることに より上記保持部村による保持が解除されて落下した上記 中空円筒体端部周面と、これを受けるべく上記ユニット に設けた受け部とを、押圧手段で互いに押圧させるの で、落下により該受け部に衝突した中空円筒体端部の振

動を抑制できる。よって、上記中空円筒体端部が該援動 で上記対向部材との係合が外れてしまう程度に比較的大 きく倒えば浮き上がってしまうのを防止できる。よっ て、上記ユニットの装置本体からの引き出しの間の両者 の係合を良好に維持させることができる。

【0190】また、請求項24の発明によれば、上記ュ ニットの装置本体セット状態では、上記押圧手段に上記 押圧の解除状態をとらせるので、該セット状態で上記中 空円筒体が回転駆動されても、該中空円筒体端部層面と

41

等して劣化するのを回避できる。しかも、上記ユニットの装置本体からの引き出しに先だって行う必要のある操作部村の操作に連動し、上記押圧の解除状態から上記押圧の状態に切り換えるので、特別の切り換えのための操作を行うことなく、上記引き出しの間に発生する不具合を防止するのに必要な上記押圧状態への切り換えを行わせることができる。

(以下、余白)

【図面の簡単な説明】

【図1】(a)は実施形態1に係る画像形成装置のプロ 10 セスユニット周辺の拡大斜視図。(b)は同プロセスユニットの位置決め機構の断面図。

- 【図2】同画像形成装置の内部構造を示す機略構成図。
- 【図3】変形例に係る支持部材の斜視図。
- 【図4】(a)は他の変形例に係る支持部材の斜視図。
- (b)は図4(a)のA-A方向から見た断面図。
- 【図5】 見に他の変形例に係るプロセスユニットの位置 決め機構の断面図。
- 【図6】(a)は更に他の変形例に係るプロセスユニット及び光音を込みユニットの位置決め機構の斜視図。
- (b)は同位置決め機構の断面図。
- 【図7】実施形態2に係る画像形成装置における転写ユニット周辺の正面図。
- 【図8】(a)は同転写ユニットの回転前の平面図。
- (b) は同転写ユニットの回転後の平面図。
- 【図9】変形例に係る転写ユニットの位置決め機構を値 えた画像形成装置における転写ユニット周辺の正面図。
- 【図10】同位置決め機構の平面図。
- 【図11】他の変形例に係る転写ユニットの位置決め機構を備えた画像形成装置における転写ユニット周辺の正 30 面図。
- 【図12】同位置決め機構の平面図。
- 【図13】更に他の変形例に係る転写ユニットの位置決め機構を備えた画像形成装置における転写ユニット周辺の正面図。
- 【図14】(a)及び(b)は、更に他の変形例に係る 転写ユニットの位置決め機構の位置決め前後の正面図。
- 【図15】(a)及び(b)はそれぞれ、見に他の変形例に係る転写ユニットの位置決め機構の平面図。
- 【図16】実施形態3に係る画像形成装置の内部構造を 49 示す概略構成図。
- 【図17】同画像形成装置における駆動ユニットを示す 縦断側面図。
- 【図18】側板に形成した位置決め嵌合部と駆動コニットの軸支持部付との関係を示す縦断側面図。
- 【図19】治具を用いて駆動ユニットの組立過程を示す 縦断側面図。
- 【図20】実施形態4における駆動ユニット及び回転伝達装置を示す機断側面図。
- 【図21】回転伝達装置を各感光体ドラム毎に配置した 50 成図。

状態を示す説明図。

【図22】実施形態 5 における駆動ユニットを示す縦断側面図。

【図23】実施形態6に係る画像形成装置の内部構造を 示す概略構成図。

【図24】図23に示した画像形成ユニットが画像形成 装置から引き出された状態を示す部分的な斜視図。

【図25】図23に示した画像形成装置に用いられる画像形成ユニットの構成を説明するための分解斜視図。

【図26】図25に示した画像形成ユニットの符号Pで 示す方向の矢視断面図。

【図27】実施形態7に係る画像形成装置の内部構造を 示す概略構成図。

【図28】実施形態8に係る画像形成装置におけるクリーニング装置の構成を説明するための模式図。

【図29】図28に示したクリーニング装置の作用を説明するための模式図。

【図30】実施形態9に係る画像形成装置における感光体ドラムの支持構造を説明するための部分的な断面図。

【図31】図30に示した支持構造における感光体ドラムの挿入過程の一工程を示す部分的な断面図。

【図32】図30に示した支持構造における感光体ドラムの挿入過程の他の工程を示す部分的な断面図。

【図33】図30に示した支持構造における感光体ドラ ムの挿入完了時の状態を示す部分的な断面図。

【図34】従来の画像形成ユニットに用いられるクリー ニング装置の支持構造の一つを説明するための模式図。

【図35】(A)は図34に示したクリーニング鉄置の 通常状態における内部構造を説明するための模式図。

(B)は同クリーニング装置の揺動状態における内部構造を説明するための模式図。(C)は変形例に係る揺動構造を有するクリーニング装置の揺動状態における内部構造を説明するための模式図。

【図36】従来の画像形成ユニットに用いられる感光体 ドラムの支持構造を説明するための部分的な断面図。

【図37】(a)は実施形態10に係るプリンタの内部の主要部の機略構成を示す正面図。(b)は同プリンタの外額斜視図。

【図38】(a)は同プリンタのプロセスユニットが接 置本体内にセットされている状態の説明図。(b)は同 ユニットを途中まで引き出した状態の説明図。(c)は 同ユニットを完全に引き出した状態の説明図。

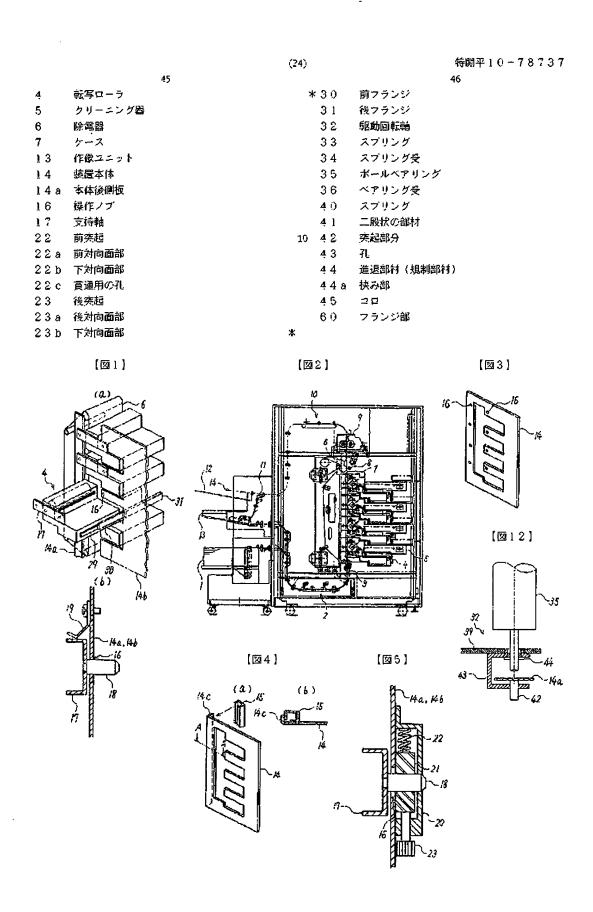
【図39】(a)及び(b)は同ユニットのアームの説 田図

【図40】(a)及び(b)は同ユニットの感光体引き出し、挿入機構の説明図。

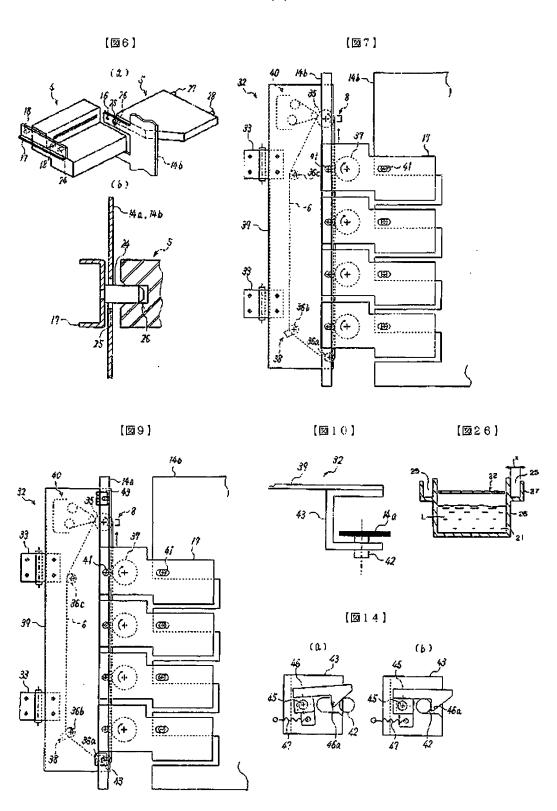
【図41】(a)及び(b)はそれぞれ変形例に係る同引き出し、挿入機構の説明図。

【図42】図41(り)の引き出し・挿入機構の概略機 成図

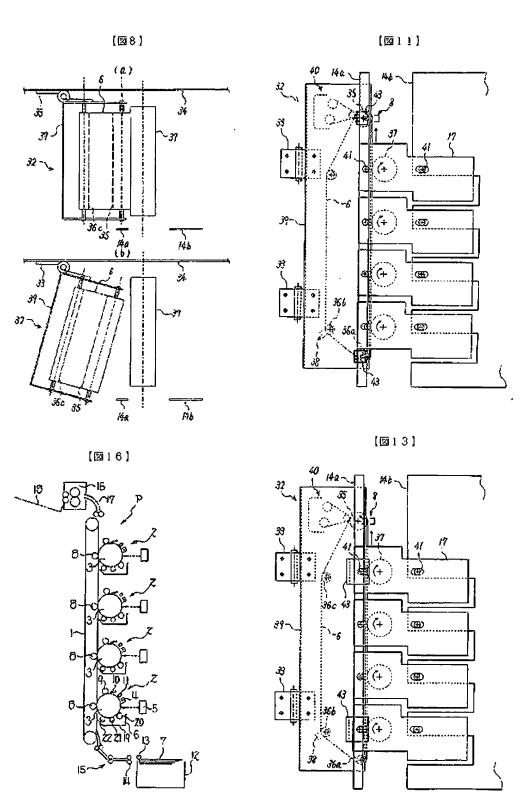
```
待關平10-78737
                             (23)
               43
【図43】(a)及び(b)は、図41(b)の引き出
                                 電界ローラ)
し・挿入機構の部分拡大説明図。
                                 23
【図44】(a)及び(b)は他の変形例に係る同引き
                                 26
                                      駆動ユニット
出し・挿入機構の説明図。
                                 27
                                      驱動系支持体
【符号の説明】
                                 28
                                      モータ
〔実施形態1及び2における符号の説明〕
                                 29
                                      軸支持部材
    プロセスユニット
                                 35
                                      ドラム軸
    光書き込みユニット
                                 35a 嵌台部
6
    転写搬送ベルト
                                 37
                                      モータ軸
    転写ローラ
                              10 38、39 カップリング部材
14
    支持部村
                                 4 ]
                                     位置決め嵌合部(孔)
    補強部村
15
                                 42
                                     回転伝達装置
16
    位置狭め穴
                                 62.65 駆動部
17
    位置終め面板
                                      カップリング部村
                                 75
18
    位置疾めピン
                                 〔実施形態6.7、8及び9における符号の説明〕
19
    押え部針
                                     画像形成装置
20
    ケース
                                 2
                                      プロセスユニット
    位置調整用移動部材
21
                                 2 a
                                     プロセスユニット側板
22
    スプリング
                                     転写ベルト
                                 3
23
    調整ネジ
                              20 5
                                     感光体ドラム
24
    位置決めピン
                                 20
                                     ユニットハウジング
25
    貫通穴
                                 21
                                     現像タンク
26
    位置挟め穴
                                 22
                                     駆動ユニット
32
    転写ユニット
                                 23
                                      クリーニング装置
33
    ヒンジ
                                 25
                                     液受け潜
34
    後側板
                                 26
                                     国壁
35
    駆動ローラ
                                 27
                                     液受け溝の壁
36
    従動ローラ
                                 28
                                     液漏れ検知部
37
    感光体ドラム
                                 29
                                     カバー
39
    ケーシング
                              30 29a 胸部
4 ]
    位置狭めピン
                                 29b 支持脚
42
    位置狭めピン
                                 30
                                     揺動支点軸
43
    位置終めブロック
                                 31
                                     支持アーム
44
    軸受け
                                 32
                                      クリーニング部付
45
    ロック爪支持ピン
                                 4 ()
                                     スライドガイド
46
    ロック爪
                                 4 () a フランジ部
4 ?
    スプリング
                                 4 ]
                                     支持孔
【実施形態3.4及び5における符号の説明】
                                 42
                                     フランジ
    画像形成装置
                                 43
                                     付勢バネ
ĵ
    転写ベルト
                              49 44
                                     バネ保持部材
2
    画像形成部
                                 4.4 a バネ保持用凹部
3
    感光体ドラム
                                 44b
                                     駆動軸挿入孔
За
    感光体ドラムのフランジ
                                 45
                                     ナット部材
    帯電部
                                 46
                                     感光体ドラムの駆動軸
5
    潜像形成部
                                 4 7
                                     軸受け
6
    現像部
                                 【実施形態】()における符号の説明)
7
    転写紙
                                 ĵ
                                     感光体 (回転体)
8
    数写部
                                     變面
                                 l a
16
    定者部
                                     電極ローラ
20~22 回転部材 (現像ローラ、リバースローラ、 50 3
                                     現像器
```

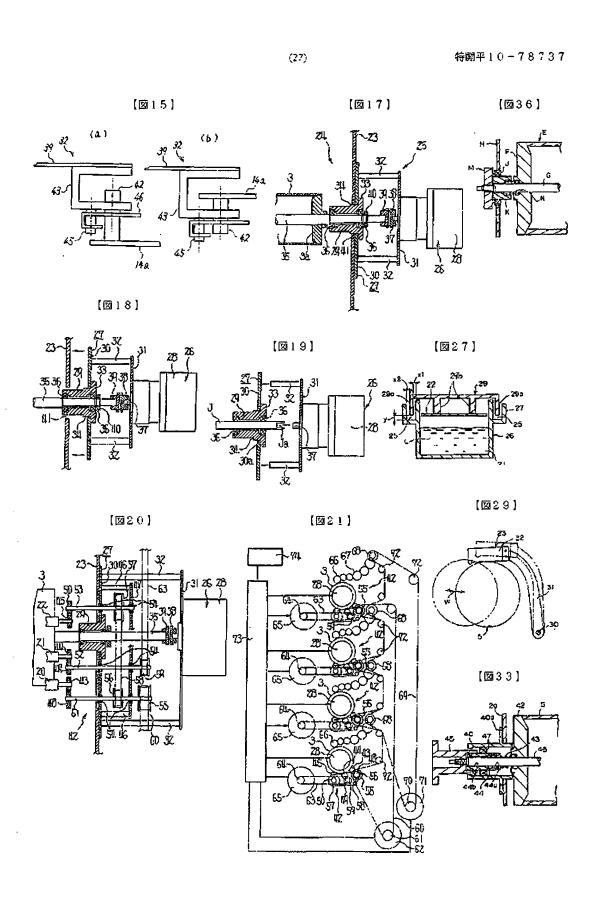


特闘平10-78737 (25)

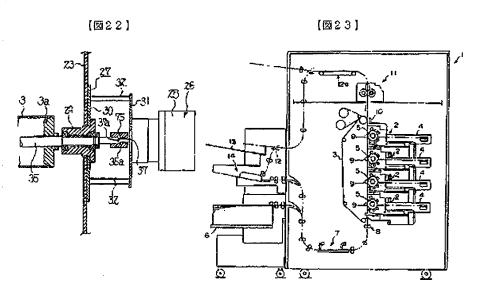


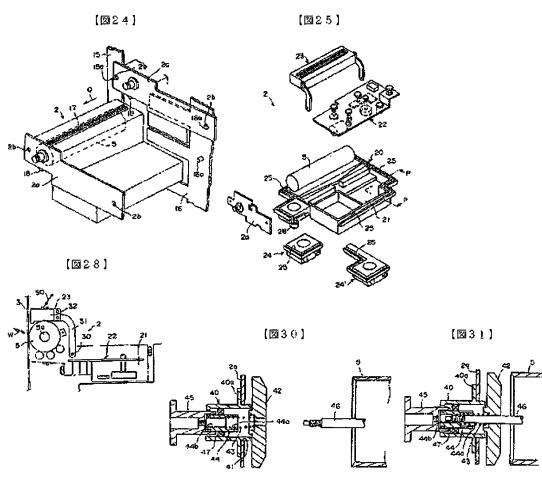
(26) 特別平10-78737

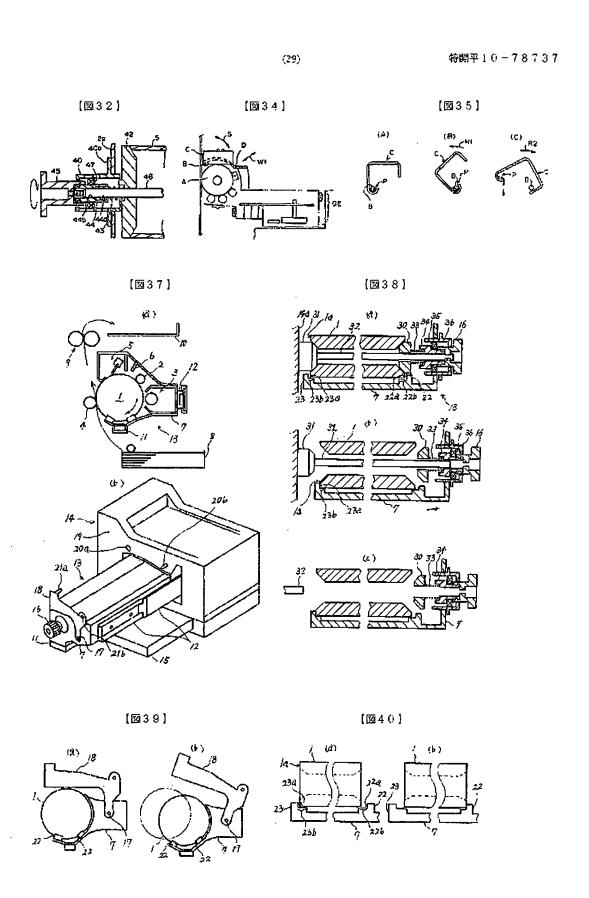




(28) 特闘平10-78737



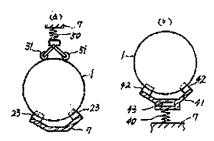




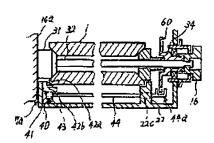
(30)

特関平10-78737

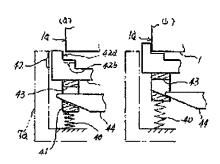
[図41]



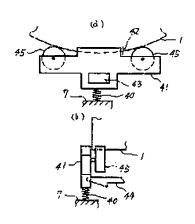
[図42]



[図43]



[244]



フロントページの続き

(31)優先權主張番号 特願平8-108489

(32)優先日 平8(1996)4月3日

(33)優先權主張国 日本(JP)

(72)発明者 宮脇 勝明

東京都大田区中馬込1丁目3番6号 株式

会社リコー内

(72)発明者 梅澤 信彦

東京都大田区中馬达1丁目3番6号 株式

会社リコー内

(72)発明者 平松 正己

東京都大田区中馬达1丁目3番6号 株式

会社リコー内